



Ditec Alimax

ODT850
rev. 2015-05-08

Manuale di installazione, manutenzione, uso.
(Istruzioni originali)

IT

Installation manual, maintenance, use.
(Original instructions)

EN

INDICE DEGLI ARGOMENTI

Cap.	Argomento	Pag.
1.	  AVVERTENZE GENERALI PER LA SICUREZZA	2
2.	CARATTERISTICHE TECNICHE	3
3.	INSTALLAZIONE MECCANICA	4
4.	COLLEGAMENTI ELETTRICI 5QEX	
	4.1 Collegamenti quadro elettrico / automazione	5
	4.2 Fotocellule di sicurezza	5
5.	QUADRO ELETTRONICO	
	5.1 Alimentazione e protezione	6
	5.2 Collegamenti motore e encoder	7
	5.3 Collegamenti ingressi	8
	5.4 Gopav collegamento e sincronizzazione	9
6.	REGOLAZIONI ED AVVIAMENTO	
	6.1 Pulsantiera	10
	6.2 Regolazione dei finecorsa	10
	6.3 Regolazione fine della posizione di chiusura	11
	6.4 Regolazione fine della posizione di apertura	11
	6.5 Programmazione del tempo di chiusura	12
7.	ANOMALIE E SOLUZIONI	
	7.1 Funzioni	12
	7.2 Panoramica dei messaggi	13
	7.3 Errori relativi al sistema interno F.9xx	16
	7.3.1 Messaggi informativi	16
8.	MANUALE D'USO E PULIZIA PER AMBIENTI ALIMENTARI	20
9.	AMSES	21
	9.1 Collegamento funzione interblocco e airlock	21

1. AVVERTENZE GENERALI PER LA SICUREZZA

 Il presente manuale di installazione è rivolto esclusivamente a personale professionalmente competente. L'installazione, i collegamenti elettrici e le regolazioni devono essere effettuati nell'osservanza della Buona Tecnica e in ottemperanza alle norme vigenti.

Leggere attentamente le istruzioni prima di iniziare l'installazione del prodotto. Una errata installazione può essere fonte di pericolo. I materiali dell'imballaggio (plastica, polistirolo, ecc.) non vanno dispersi nell'ambiente e non devono essere lasciati alla portata dei bambini in quanto potenziali fonti di pericolo.

Prima di iniziare l'installazione verificare l'integrità del prodotto. Non installare il prodotto in ambiente e atmosfera esplosivi: presenza di gas o fumi infiammabili costituiscono un grave pericolo per la sicurezza. Prima di installare la porta, apportare tutte le modifiche strutturali relative alla realizzazione dei franchi di sicurezza ed alla protezione o segregazione di tutte le zone di schiacciamento, cesoiamento, convogliamento e di pericolo in genere.

Verificare che la struttura esistente abbia i necessari requisiti di robustezza e stabilità. I dispositivi di sicurezza (fotocellule, coste sensibili, arresto di emergenza, ecc.) devono essere installati tenendo in considerazione: le normative e le direttive in vigore, i criteri della Buona Tecnica, l'ambiente di installazione, la logica di funzionamento del sistema e le forze sviluppate dalla porta o cancello motorizzati.

I dispositivi di sicurezza devono proteggere eventuali zone di schiacciamento, cesoiamento, convogliamento e di pericolo in genere, della porta. Applicare le segnalazioni previste dalle norme vigenti per individuare le zone pericolose.

 Ogni installazione deve avere visibile l'indicazione dei dati identificativi della porta.
Prima di collegare l'alimentazione elettrica accertarsi che i dati di targa siano rispondenti a quelli della rete di distribuzione elettrica. Prevedere sulla rete di alimentazione un interruttore/sezionatore onnipolare con distanza d'apertura dei contatti uguale o superiore a 3 mm. Verificare che a monte dell'impianto elettrico vi sia un interruttore differenziale e una protezione di sovracorrente adeguati. Collegare la porta ad un efficace impianto di messa a terra eseguito come previsto dalle vigenti norme di sicurezza. Il costruttore della porta declina ogni responsabilità qualora vengano installati componenti incompatibili ai fini della sicurezza e del buon funzionamento o qualora vengano effettuate modifiche di qualsiasi natura senza la specifica autorizzazione del costruttore stesso. Per l'eventuale riparazione o sostituzione dei prodotti dovranno essere utilizzati esclusivamente ricambi originali Entrematic Group AB. L'installatore deve fornire tutte le informazioni relative al funzionamento automatico, manuale e di emergenza della porta o cancello motorizzati, e consegnare all'utilizzatore dell'impianto le istruzioni d'uso.



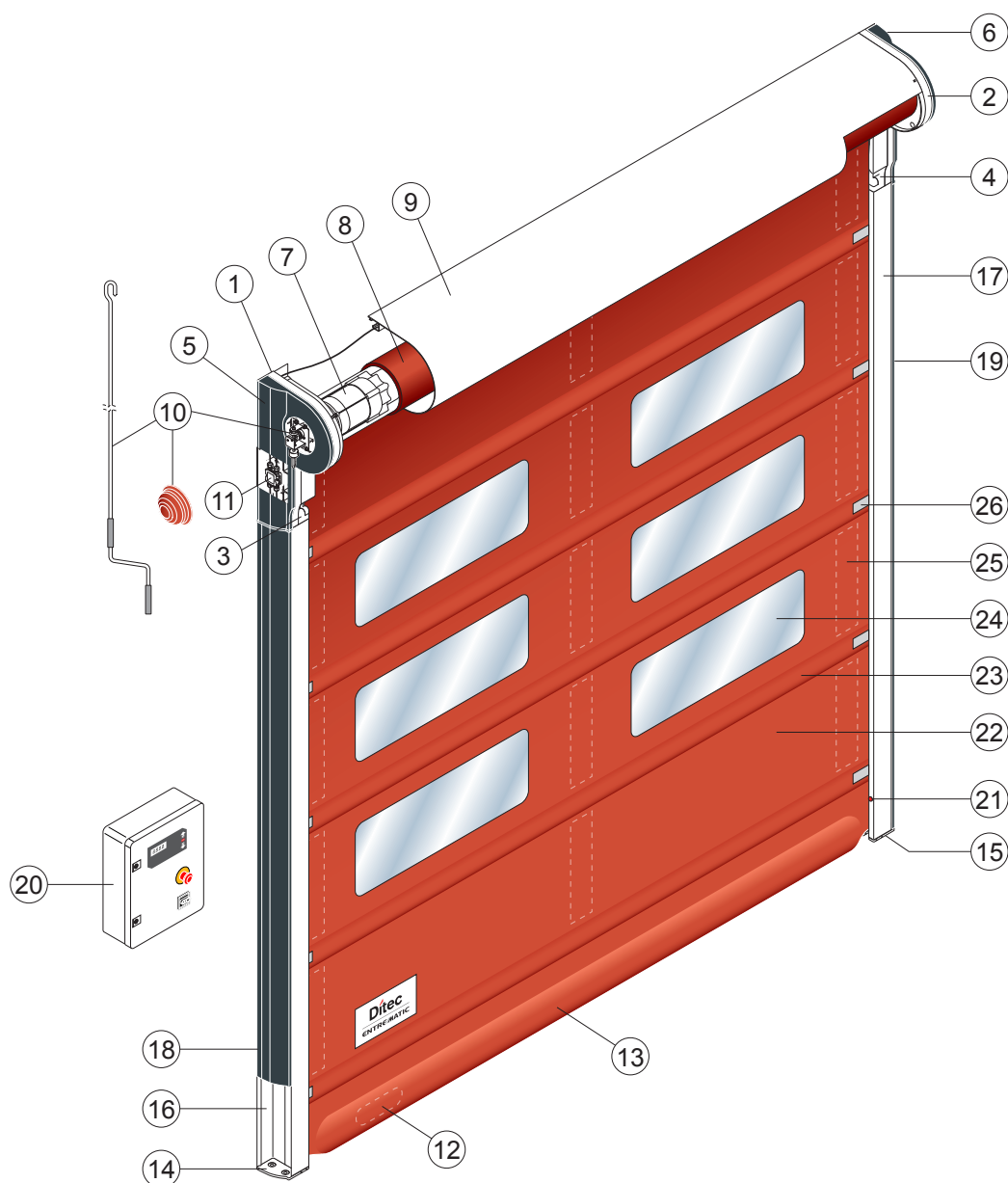
Accessorio opzionale



Top W

Tutti i diritti sono riservati

I dati riportati sono stati redatti e controllati con la massima cura. Tuttavia non possiamo assumerci alcuna responsabilità per eventuali errori, omissioni o approssimazioni dovute ad esigenze tecniche o grafiche.



Rif.	Descrizione
1	Testata laterale sinistra
2	Testata laterale destra
3	Apertura di reinserimento telo sinistra
4	Apertura di reinserimento telo destra
5	Coperchio Testata sinistra
6	Coperchio Testata destra
7	Motoriduttore con encoder
8	Albero di Avvolgimento
9	Coperchio cassonetto
10	Azionamento manuale con barra e copertura
11	Scatola collegamento
12	Trasmettitore costa di sicurezza (Top W)
13	Bordo inferiore con zavorra in sabbia
14	Piastra di fissaggio a pavimento sinistra
15	Piastra di fissaggio a pavimento destra
16	Colonna destra
17	Colonna sinistra
18	Coperchio colonna sinistra
19	Coperchio colonna destra
20	Quadro elettronico
21	Fotocellula di sicurezza (Top W)
22	Telo in poliestere
23	Tubo rinforzo telo
24	Finestre in PVC trasparente
25	Spessori di compensazione
26	Placche di rinforzo telo

Rif.	Descrizione
1	Testata laterale sinistra
2	Testata laterale destra
3	Apertura di reinserimento telo sinistra
4	Apertura di reinserimento telo destra
5	Coperchio Testata sinistra
6	Coperchio Testata destra
7	Motoriduttore con encoder
8	Albero di Avvolgimento
9	Coperchio cassonetto
10	Azionamento manuale con barra e copertura
11	Scatola collegamento
12	Trasmettitore costa di sicurezza (Top W)
13	Bordo inferiore con zavorra in sabbia

Rif.	Descrizione
14	Piastra di fissaggio a pavimento sinistra
15	Piastra di fissaggio a pavimento destra
16	Colonna destra
17	Colonna sinistra
18	Coperchio colonna sinistra
19	Coperchio colonna destra
20	Quadro elettronico
21	Fotocellula di sicurezza (Top W)
22	Telo in poliestere
23	Tubo rinforzo telo
24	Finestre in PVC trasparente
25	Spessori di compensazione
26	Placche di rinforzo telo

Rif.	Descrizione
14	Piastra di fissaggio a pavimento sinistra
15	Piastra di fissaggio a pavimento destra
16	Colonna destra
17	Colonna sinistra
18	Coperchio colonna sinistra
19	Coperchio colonna destra
20	Quadro elettronico
21	Fotocellula di sicurezza (Top W)
22	Telo in poliestere
23	Tubo rinforzo telo
24	Finestre in PVC trasparente
25	Spessori di compensazione
26	Placche di rinforzo telo

2. CARATTERISTICHE TECNICHE

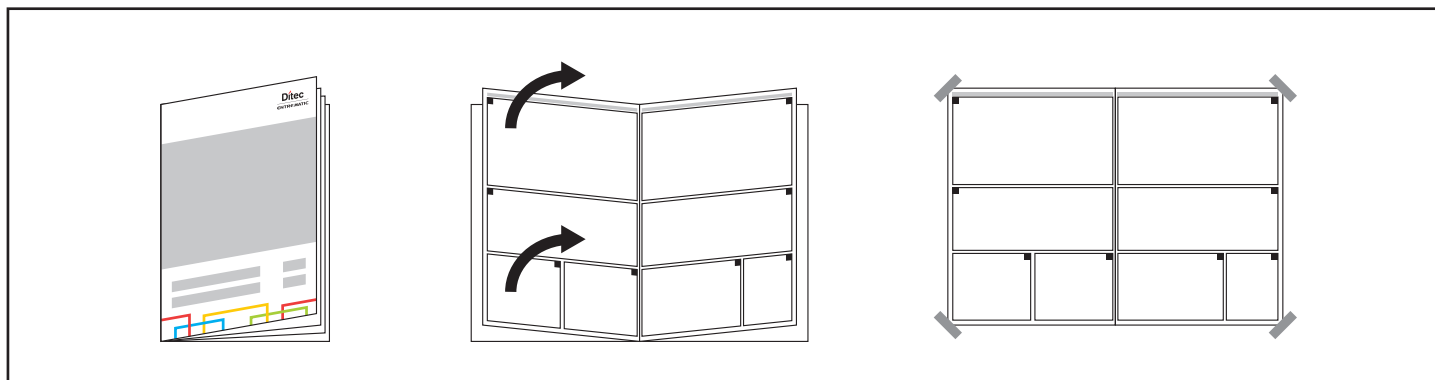
Tensione alimentazione 230 V, 50/60 Hz
 Assorbimento di linea 16 A
 Alimentazione comandi ausiliari 24V $\overline{\text{---}}$
 Potenza motore.....0,75 KW

Grado di protezione quadro di comando IP 54
 Temperatura di esercizio - 5 + 50 °C
 Massima umidità relativa 80 ÷ 90%

 Dimensionare correttamente la sezione dei conduttori di linea riferendosi all'assorbimento indicato e considerando lunghezza e posa in opera dei cavi.

3. INSTALLAZIONE MECCANICA

Vedi disegni relativi all'installazione meccanica a pagina 24 - 25 (foglio centrale da staccare)



3.1 Verifiche del vano di passaggio (fig.1)

- Verificare le dimensioni del vano e la rispondenza con le misure d'ingombro della porta fornita, considerando le eventuali tolleranze necessarie nel caso di installazione in luce.
- Verificare che eventuali ingombri esistenti non ostacolino il montaggio della struttura.
- Assicurarsi che i piani d'appoggio siano livellati ed eventualmente ripristinarli mediante degli spessori adeguati.
- Verificare la consistenza della struttura del vano: deve essere garantito un sicuro ancoraggio mediante staffe o tasselli. In caso di scarsa o dubbia consistenza è necessario realizzare un'adeguata struttura metallica autoportante.
- I materiali e le attrezzature utilizzati per il fissaggio della porta alla struttura devono avere caratteristiche adeguate alle norme igieniche del luogo di installazione.
A fine installazione porta provvedere a pulire e rendere igienica tutta la zona circostante.

3.2 Posizionamento colonne verticali (fig. 2)

- Misurare la misura del vano L e rilevare la posizione dell'asse L/2.
- Utilizzando l'asse (L/2), centrare la dimensione di passaggio orizzontale PL, ai cui estremi contrassegnare sul pavimento l'esatta posizione dei montanti verticali.

3.3 Fissaggio delle colonne e posizionamento dei fissaggi delle testate (fig.3 - 4 - 5)

- Fissare le basi in corrispondenza dei contrassegni o la colonna alla parete (tagliando la colonna in funzione dell'altezza di installazione) mediante appositi tasselli, dimensione M8.
- Mettere a piombo i montanti verticali e fissarli utilizzando morsetti mobili fissaggi provvisori.
- Verificare l'ortogonalità del montaggio misurando le diagonali.
- Contrassegnare il fissaggio delle testate laterali e predisporre il fissaggio mediante appositi tasselli dimensione M8.

3.4 Assemblaggio delle testate (fig. 6)

- Assemblare le testate laterali all'albero di avvolgimento.
- Orientare la flangia di fissaggio come indicato in figura (6A) in modo che il montaggio del dispositivo di sblocco manuale risulti corretto.
- Far uscire i cavi di motore ed encoder (A) centralmente alle testate.
- Fissare la testata sinistra mediante le tre viti (B) e la testata destra mediante la vite (C).

3.5 Installazione dell'albero avvolgitore (fig.7)

- Sollevare con cura l'albero mediante carrello elevatore o altro mezzo di sollevamento, assicurandosi che non possa cadere durante la fase di sollevamento e proteggendo il telo da eventuali danni.
- Inserire le testate sui montanti verticali, inserendo i cavi delle fotocellule (D) nelle apposite sedi, per evitarne il danneggiamento.
- Fissare saldamente le testate laterali (E).

3.6 Dispositivo di azionamento manuale, optional (fig.8)

- Inserire e fissare il dispositivo (F) mediante le 4 viti in dotazione.
- Collegare il microinterruttore di sicurezza come indicato a pag. 8.
- Testare il corretto funzionamento azionando la manovra manuale mediante l'asta in dotazione.
- Inserire il bordo inferiore del telo nelle vie di corsa delle colonne (fig.9).

3.7 Posizionamento delle coperture (fig.10)

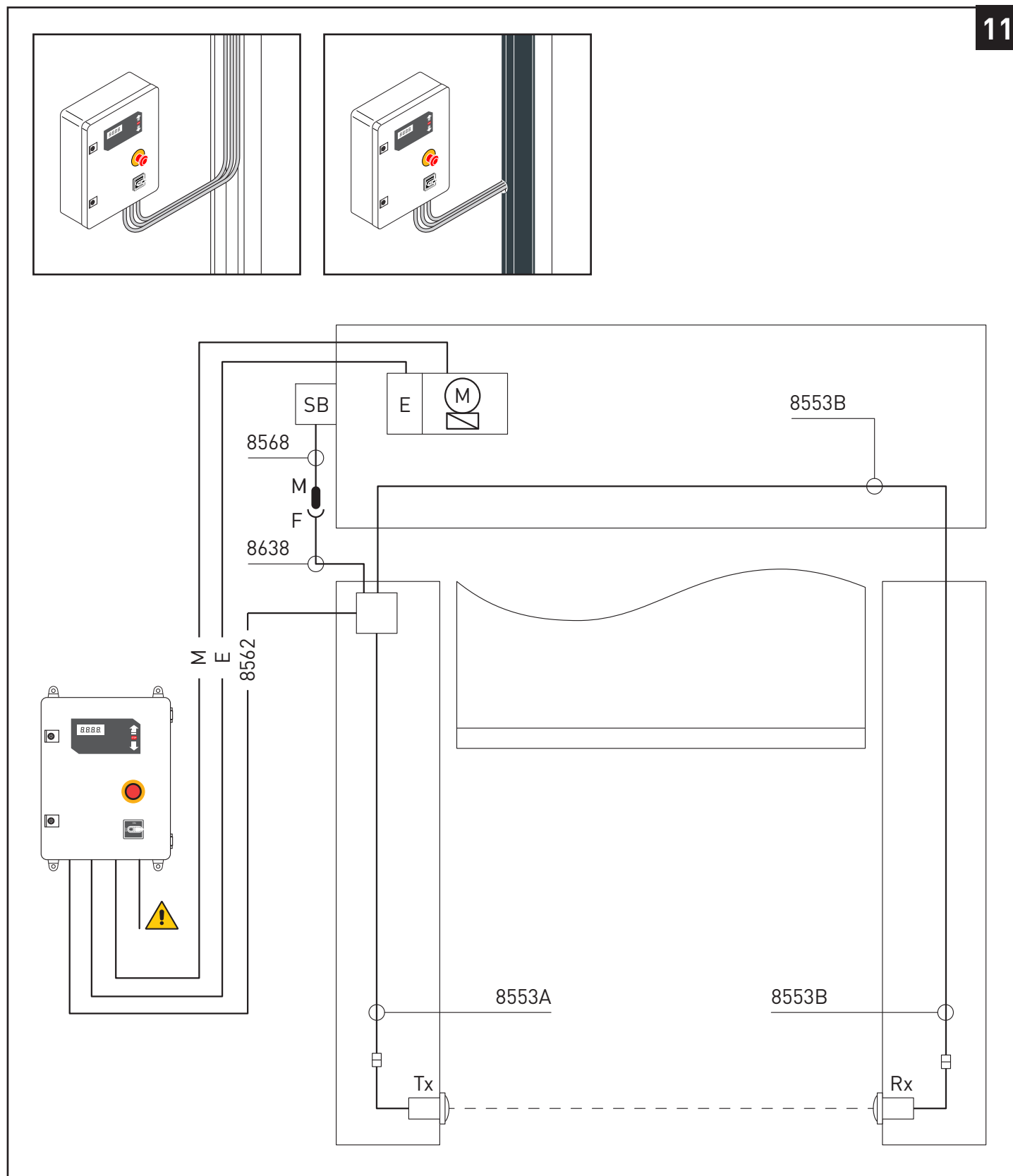
- Installare la copertura dell'albero di avvolgimento inserito sulle due spine posteriori (G) delle testate e fissato dalle due spine anteriori (H) e dalle apposite viti (I).
- Alloggiare il cavo di collegamento fotocellule (L) nell'apposita sede.
- Posizionare i coperchi laterali delle testate.
- Quando è presente il dispositivo di azionamento manuale, inserire l'apposito tappo in gomma (M).
- Fissare i coperchi laterali montanti (optional).

4.1 Collegamenti quadro elettronico / motore / sicurezze

- In figura 11 sono mostrati schematicamente i cablaggi forniti e il loro posizionamento nella porta; ogni cablaggio è identificato da un codice apposto su una etichetta adesiva.

4.2 Fotocellule di sicurezza

- Eseguire i collegamenti come indicato in (fig.11).
- Eseguire i collegamenti nel quadro elettronico come indicato nello schema elettrico (par. 5.3)

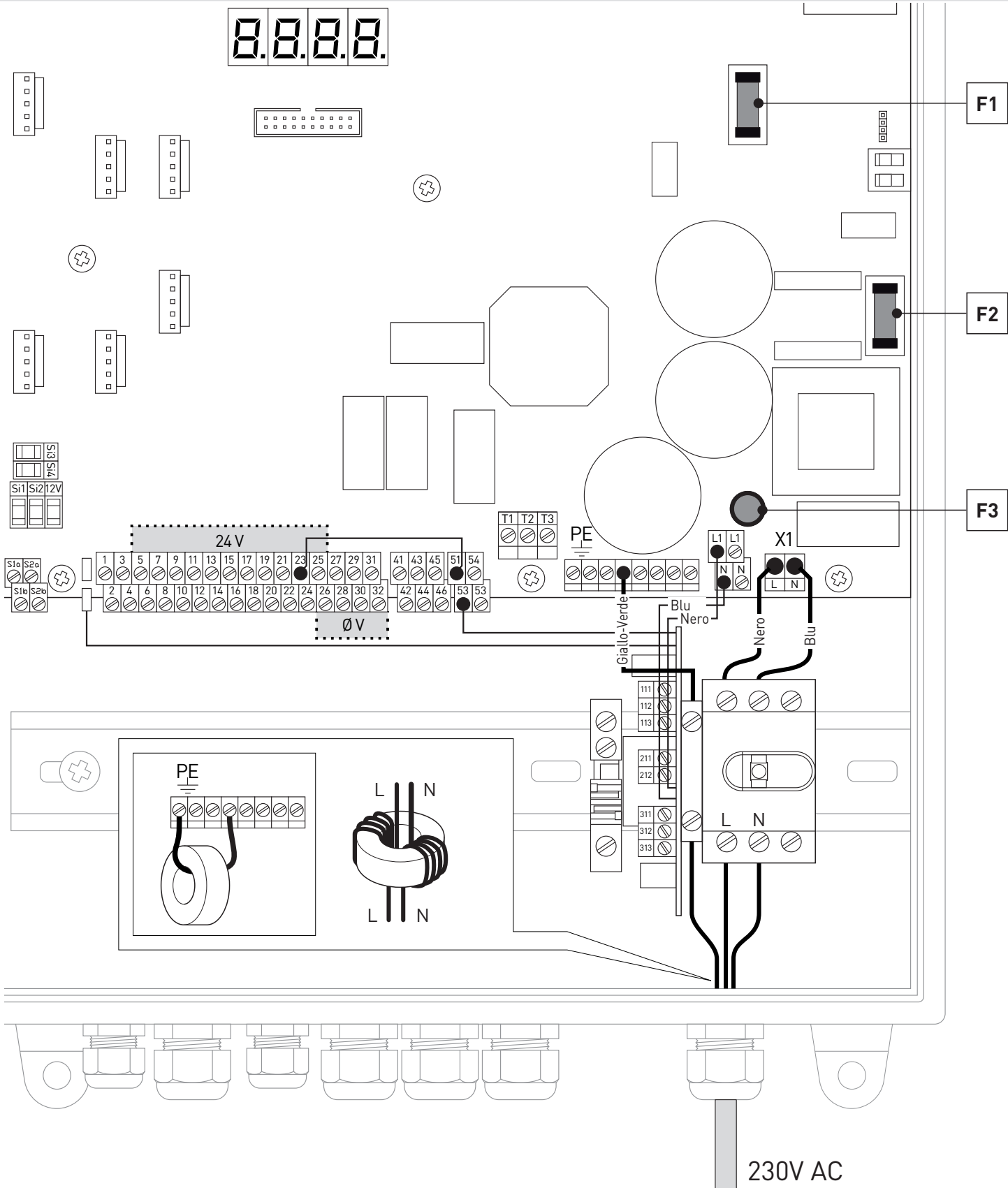


! Dimensionare correttamente la sezione dei conduttori di linea riferendosi all'assorbimento indicato e considerando lunghezza e posa in opera dei cavi.

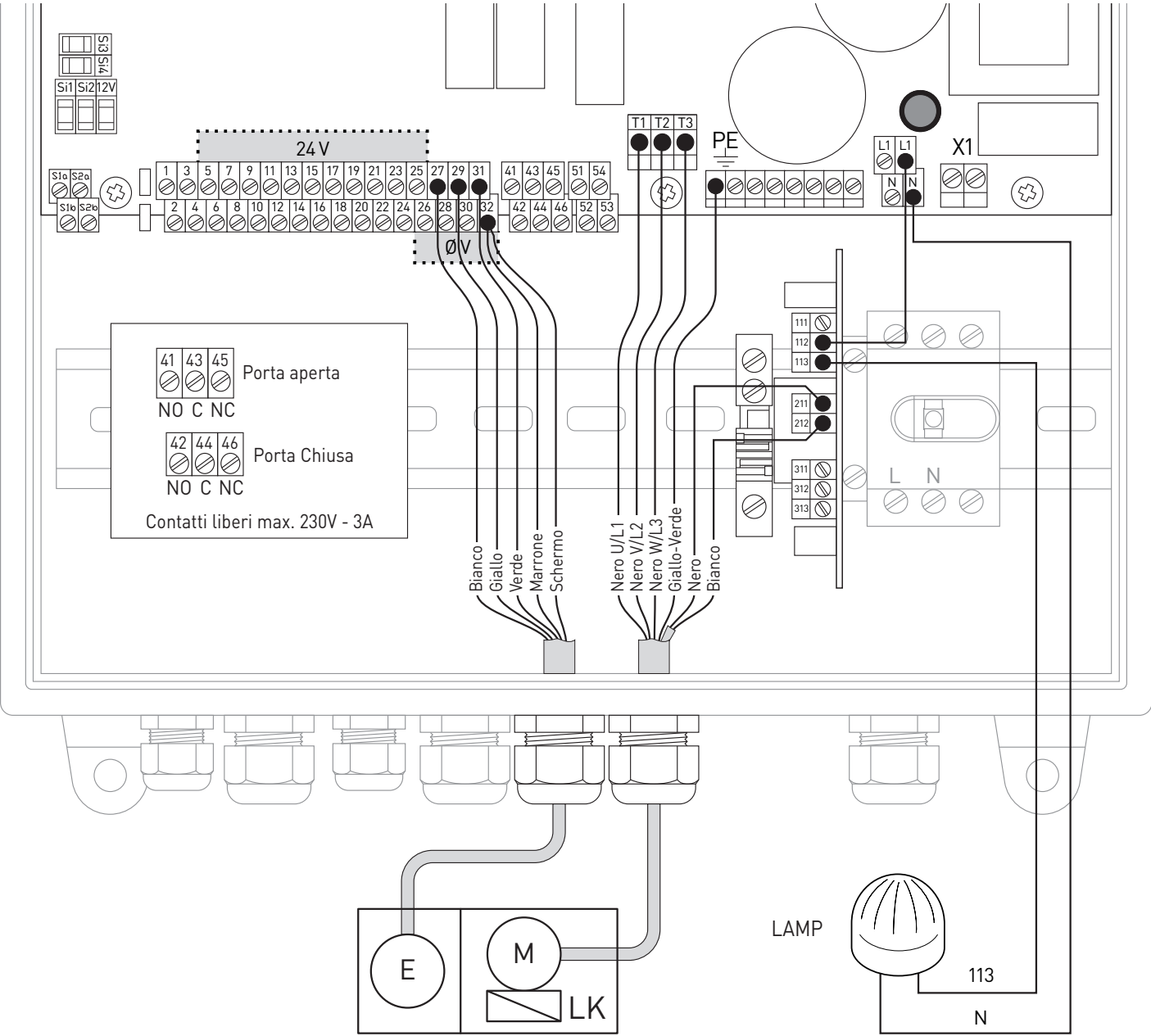
5. QUADRO ELETTRONICO

5.1 ALIMENTAZIONE E PROTEZIONE

5.1 ALIMENTAZIONE E PROTEZIONE

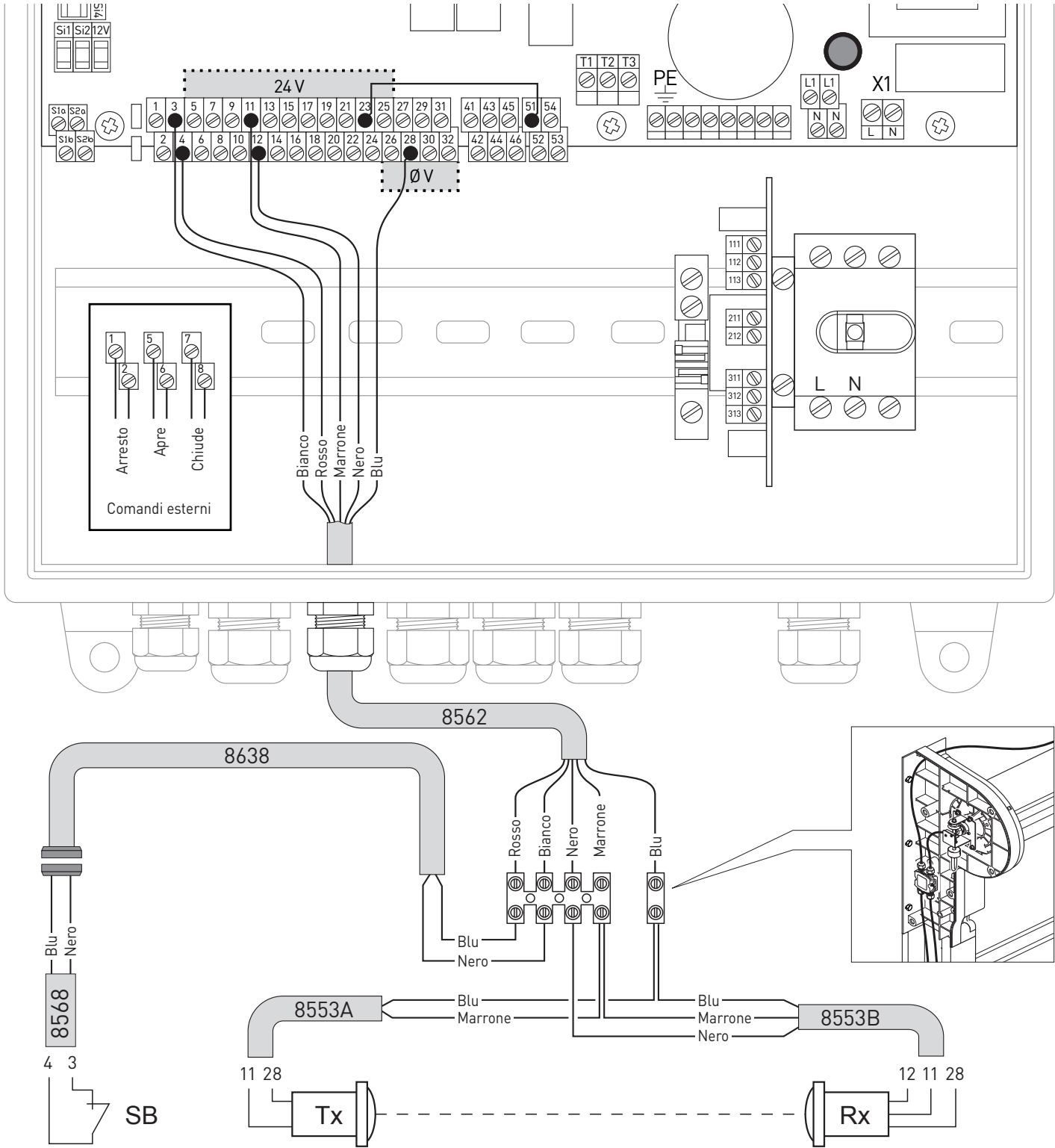


FUSIBILI	
ID	Valori
F1	T 250mA - L 250V
F2	T 500mA - L 250V
F3	T 3,15A - 230V

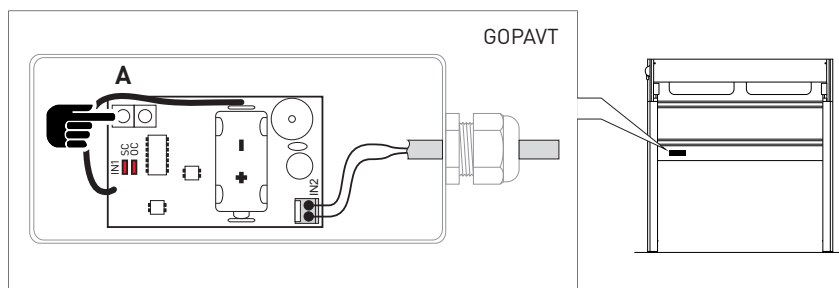
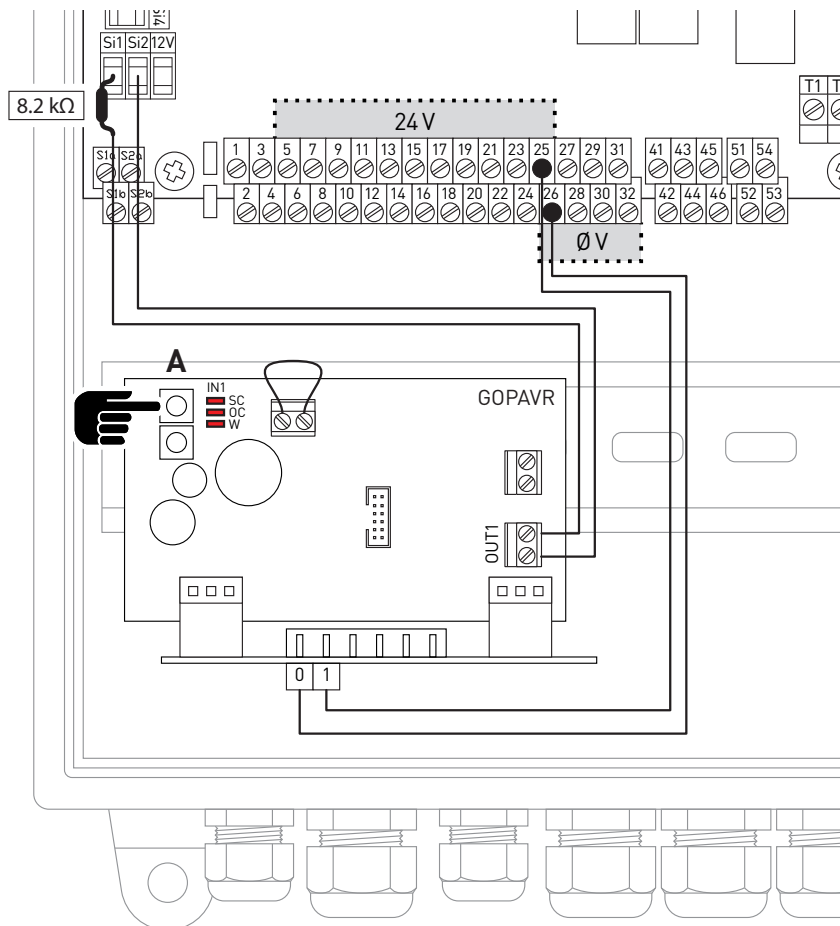


USCITE			
REF	Uscita	Valore	Descrizione
M		230 V~ / 10 A	Motore trifase
LK		230 V = 0,2 A	Solenoide freno di stazionamento
LAMP		230 V	Lampeggiante (optional)
INGRESSI			
REF	Uscita	Descrizione	
E		Encoder assoluto	

5.3 COLLEGAMENTI INGRESSI



SICUREZZE 1-2 (NC) Arresto esterno				
Contatto			Descrizione	
3		4	N.C	Microcontatto sicurezza sblocco azionamento manuale
11		12	N.C	Fotocellula di sicurezza
COMANDI				
Contatto			Descrizione	
5		6	N.O	Comando apertura
7		8	N.O	Comando chiusura



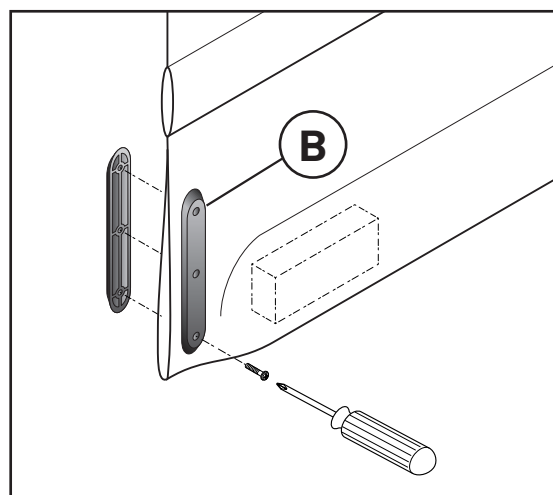
Accedere al dispositivo GOPAVT rimuovendo la piastra laterale (B)



Attenzione: rimuovere la batteria dall'unità mobile, prima di procedere alla configurazione.

Alimentare l'unità fissa GOPAVR, normalmente lampeggeranno i led W e il contatto OUT1 sarà aperto:

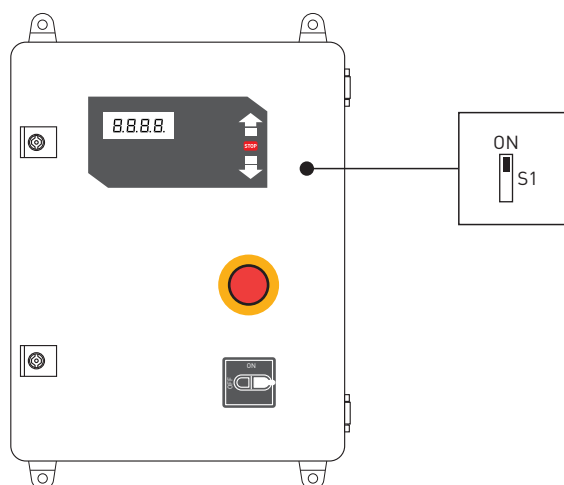
- inserire la batteria dell'unità mobile GOPAVT nell'apposita sede, tutti i led presenti sull'unità mobile lampeggiano;
- premere il tasto (A) dell'unità fissa GOPAVR: il led W dell'unità fissa si accenderà ed il led OC dell'unità mobile lampeggerà
- premere il tasto (A) dell'unità mobile GOPAVT, i led dell'unità mobile e dell'unità fissa si spegneranno;
- controllare la corretta configurazione attivando la costa sensibile e verificando l'accensione del led W sull'unità fissa GOPAVR e del led IN.



6. REGOLAZIONI ED AVVIAMENTO

6.1 PULSANTIERA

	Attiva la manovra di apertura.
	Attiva la manovra di chiusura.
	Attiva e disattiva la funzione di STOP.
	Pulsante di emergenza
	Interruttore generale



6.2 REGOLAZIONE DEI FINECORSI

COMANDO	FUNZIONE	DISPLAY
OFF 	Interruttore generale	Togliere alimentazione
ON 	Mettere dip-switch S1 in ON	Abilitazione programmazione parametri
ON 	Interruttore generale	Dare alimentazione
	Premere il pulsante di Emergenza	Abilitazione introduzione parametri
	Pulsante "Apri" o "Chiudi" Ricerca dei parametri da impostare Nota: non tutti i parametri sono visibili	Ricercare il P.210: calibrazione finecorsa
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Visualizza contenuto parametro
	Premere pulsante "Apri"	Aumentare il valore impostato I punti lampeggiano
	Premere pulsante "Stop" impulso lungo	Salva il nuovo valore impostato Tenere premuto fino allo spegnimento dei punti lampeggianti
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Ritorno a visualizzazione parametri
	Estrarre il pulsante di Emergenza	Accesso alla modalità di calibrazione finecorsa
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Regolazione finecorsa in chiusura abilitata

Controllare il senso di rotazione del motore ("apri"/"chiudi") se risulta errato accedere al parametro **P. 130** e modificare il senso di rotazione cambiando il valore da **0** a **1**

	Premere pulsante "Chiudi"	Comando di chiusura a "uomo presente" fino a posizione di porta chiusa
	Premere pulsante "Stop" impulso lungo	Salva la posizione di "porta chiusa"
	Il sistema lancia automaticamente	Regolazione finecorsa in apertura abilitata
	Premere pulsante "Apri"	Comando di apertura a "uomo presente" fino a posizione di porta aperta
	Premere pulsante "Stop" impulso lungo	Salva la posizione di "porta aperta"
	Il sistema lancia automaticamente	Regolazione finecorsa intermedio abilitata
	Premere pulsante "Chiudi"	Comando di chiusura a "uomo presente" fino a posizione intermedia
	Premere pulsante "Stop" impulso lungo	Salva la posizione intermedia

COMANDO	FUNZIONE	DISPLAY
OFF 	Interruttore generale	Togliere alimentazione
ON 	Mettere dip-switch S1 in ON	Abilitazione programmazione parametri
ON 	Interruttore generale	Dare alimentazione
	Premere il pulsante di Emergenza	Abilitazione introduzione parametri
	Pulsante "Apre" o "Chiude" Ricerca dei parametri da impostare	Ricercare il P.221: calibrazione fine della posizione di chiusura
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Visualizza contenuto parametro
	Pulsante "Apre" (verso +) o "Chiude" (verso -) per impostare la correzione di quota	Il correttore + ferma la chiusura più in alto e il correttore - più in basso Es. - 3, il correttore sposterà il punto di chiusura verso il pavimento
	Premere pulsante "Stop" impulso lungo	Salva il nuovo valore impostato Tenere premuto fino allo spegnimento dei punti lampeggianti
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Ritorno a visualizzazione parametri
	Estrarre il pulsante di Emergenza	Accesso alla modalità di funzionamento normale
	Aprire e chiudere la porta	Verificare il corretto punto di apertura

6.4 REGOLAZIONE FINE DELLA POSIZIONE DI APERTURA

COMANDO	FUNZIONE	DISPLAY
OFF 	Interruttore generale	Togliere alimentazione
ON 	Mettere dip-switch S1 in ON	Abilitazione programmazione parametri
ON 	Interruttore generale	Dare alimentazione
	Premere il pulsante di Emergenza	Abilitazione introduzione parametri
	Pulsante "Apre" o "Chiude" Ricerca dei parametri da impostare	Ricercare il P.231: calibrazione fine della posizione di chiusura
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Visualizza contenuto parametro
	Pulsante "Apre" (verso +) o "Chiude" (verso -) per impostare la correzione di quota	Il correttore + ferma l'apertura più in alto e il correttore - più in basso Es. + 3, il correttore sposterà il punto di apertura verso l'alto
	Premere pulsante "Stop" impulso lungo	Salva il nuovo valore impostato Tenere premuto fino allo spegnimento dei punti lampeggianti
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Ritorno a visualizzazione parametri
	Estrarre il pulsante di Emergenza	Accesso alla modalità di funzionamento normale
	Aprire e chiudere la porta	Verificare il corretto punto di apertura

6.5 PROGRAMMAZIONE DEL TEMPO DI CHIUSURA

COMANDO	FUNZIONE	DISPLAY
	Premere il pulsante di Emergenza	Abilitazione introduzione parametri
	Pulsante "Apri" o "Chiudi" Ricerca dei parametri da impostare	Ricerca il P.010: Impostazione del tempo di chiusura
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Visualizza contenuto parametro (valore predefinito)
	Premere pulsante "Apri"	Aumenta il tempo di chiusura Se il valore viene modificato, i punti decimali inizieranno a lampeggiare.
	Premere pulsante "Chiudi"	diminuisce il tempo di chiusura Se il valore viene modificato, i punti decimali inizieranno a lampeggiare.
	Premere pulsante "Stop" impulso lungo	Salva il nuovo valore impostato Tenere premuto fino allo spegnimento dei punti lampeggianti
	Premere pulsante "Stop" impulso breve	Consente di annullare l'impostazione dei parametri. Verrà ripristinato il valore predefinito
	Estrarre il pulsante di Emergenza	Accesso alla modalità di funzionamento normale

7. ANOMALIE E SOLUZIONI

7.1 FUNZIONI

P.	Intervallo (unità)	Funzioni della porta	Default
000	(cicli)	Visualizzazione del numero di cicli della porta Visualizzazione: 1234567 → 1234. ▼ -premere .567 Visualizzazione: 67 → 67	
010	(s) 0....200	Tempo di mantenimento posizione aperta (posizione di fine corsa superiore - E0) 0 = dispositivo di chiusura automatica disattivato.	4
011	(s) 0....200	Tempo di mantenimento posizione aperta (arresto intermedio - E1) 0: chiusura automatica disattivata	10
020	(ms) 0....1000	Tempo di preavviso prima dell'apertura Il movimento di apertura rallenta in seguito alla ricezione del comando di OPEN di un periodo di tempo specificato in questo parametro. Fare attenzione all'unità. Se si desidera impostare un preavviso di 4 secondi, modificare il parametro P.020 in 400	0
025	(s) 0....20	Tempo di preavviso prima della chiusura Il movimento di chiusura rallenta in seguito alla ricezione del comando di CLOSE o una volta scaduto il tempo di chiusura automatica (chiusura forzata) di un periodo di tempo specificato in questo parametro.	0

P	Intervallo (unità)	Dati nominali del motore	Default
100	(Hz) 30...200	Frequenza nominale del motore (vedere l'etichetta, nota: Y/Δ)	-1
101	(A) 0...9,9	Corrente nominale del motore (vedere l'etichetta, nota: Y/Δ)	-1
102	(%) 40...100	Fattore di potenza cosφ (vedere l'etichetta: cos φ: 0.63 → 63)	-1
103	(V) 100...500	Tensione nominale del motore (vedere l'etichetta, nota: Y/Δ). Le curve delle caratteristiche del motore è calcolata automaticamente sulla frequenza e tensione nominali.	-1
130	0...1	Campo rotazionale del motore 0: Rotazione destra 1: Rotazione sinistra	1

P	Intervallo (unità)	Indicazione delle posizioni di fine corsa con gli arresti elettronici	Default
210	0....5	Selezione della posizione della calibrazione in modalità "a uomo presente" ("teach in"): 0: no → Nessuna/Annulla 1: Eu → Interruttore di fine corsa inferiore e superiore (arresto intermedio: vedere P244) 2: Eo → Interruttore di fine corsa superiore (arresto intermedio: vedere P244) 3: uo → Interruttore di fine corsa superiore e inferiore 4: E1 → Interruttore di fine corsa intermedio (P244 è ignorato) 5: al → (all) Interruttore di fine corsa inferiore, superiore e intermedio (P244)	0

P	Intervallo (unità)	Correzione delle posizioni di fine corsa con gli arresti elettronici	Default
221	(Ink) ± 125	Valore di correzione per i fine corsa inferiori (impostato su 0 solo con una nuova calibrazione).	0
231	(Ink) ± 60	Valore di correzione per i fine corsa superiori (impostato su 0 solo con una nuova calibrazione).	0

P	Intervallo (unità)	Diagnostica	Default
910	0...15	Selezione della modalità di visualizzazione (richiesta tramite il pulsante di ARRESTO o durante il movimento del motore) 0: Sequenza del controller (modalità automatica) 1: {Hz} Frequenza del campo rotante corrente 2: {A} Corrente del motore attuale (> 1A) 3: {V} Corrente del motore attuale 4: {A} Corrente del collegamento attuale (corrente effettiva) 5: {V} Tensione del collegamento 6: {°C} Temperatura finale in °C 7: {°F} Temperatura finale in °F 8: Ultimo tempo di funzionamento misurato (1/10 a 99,9 sec, 1/1 da 100 sec) Applicabile solo per i fine corsa elettronici 9: [Ink] progresso della posizione corrente 10: [Ink] posizione di riferimento corrente 11: [dig] valore del canale 1 del codificatore assoluto corrente 12: [dig] valore del canale 2 del codificatore assoluto corrente 13: [dig] tensione di riferimento corrente (2,5 V) 14: Temperatura nella struttura in (°C) 15: Temperatura nella struttura in (°F)	0
920	Eb1 Eb2 Eb3 Eb4 Ebcl Eb	Visualizzazione dei messaggi di errore/guasti ⇒ Aprire premendo di nuovo il tasto di arresto ⇒ Attivare/Disattivare tramite il tasto di apertura/chiusura ⇒ Chiudere premendo di nuovo il tasto di arresto. ⇒ Terminare l'operazione annullando "EB-" • Eb 1 → messaggi di errore 1 (più recente) o Er-- • Eb 2 → messaggi di errore 2 Er-- • Eb 3 → messaggi di errore 3 Er-- • Eb 4 → messaggi di errore 4 Er-- • Ebcl → eliminare tutti gli errori in memoria • Eb - → Annullare (Visualizzare noEr: nessun errore).	Eb 1
925		Visualizzazione della versione software	
930	{s} 0....120,0	Tempo di funzionamento del motore durante l'ultimo movimento della porta	
940	{V}	Visualizzazione della tensione di alimentazione di linea	
980	0....2	Modalità di manutenzione 0: Automatico (apertura e chiusura in posizione di mantenimento) 1: Uomo presente chiuso (modalità manuale chiusa/modalità automatica aperta) 2: Uomo presente (modalità manuale per posizione aperta e chiusa) 3: Emergenza (uomo presente aperto e chiuso; tutti gli errori e le protezioni sono ignorate)	0

7.2 PANORAMICA DEI MESSAGGI

Posizioni di fine corsa errate		
F.000	Posizione errata nella parte superiore della porta.	- Valore del parametro troppo piccolo per l'arresto di emergenza del fine corsa superiore. - Intervallo (banda) del fine corsa superiore troppo piccolo.
F.005	Posizione errata nella parte inferiore della porta.	- Valore del parametro troppo piccolo per l'arresto di emergenza del fine corsa inferiore. - Intervallo (banda) del fine corsa inferiore troppo piccolo. - Freno meccanico difettoso o impostato in modo errato.

Imprecisioni relative ai movimenti della porta		
F.020	Superamento del tempo di esercizio (durante l'apertura, la chiusura o l'utilizzo "a uomo presente")	- Il tempo di esercizio corrente del motore ha superato il valore massimo impostato. La porta potrebbe funzionare in modo anomalo o bloccarsi. - Uno dei fine corsa non è entrato in funzione all'attivazione dei fine corsa meccanici.
F.030	Errori di trazione (non viene raggiunta la posizione prestabilita per la porta)	- La porta o il motore è bloccato - Prestazioni insufficienti per la coppia necessaria - Velocità insufficiente - Fissaggio insufficiente all'albero del rilevatore di valori assoluti o del rilevatore incrementale - Sistema di posizionamento errato in uso (P.205).
F.031	La direzione di rotazione registrata è diversa da quella prevista	- Quando si usa il rilevatore incrementale: I canali A e B sono stati scambiati - La direzione di rotazione del motore è stata modificata in fase di calibrazione - Abbassamento eccessivo all'avvio, attivazione dei freni in anticipo o coppia insufficiente. Se necessario, regolare la tensione.
F.043	Errore nel fine corsa anteriore della barra luminosa	- Il fine corsa anteriore della barra luminosa si trova nella posizione di fine corsa centrale e superiore.

Messaggio di errore dal rilevatore incrementale		
F.050	La posizione dell'arresto di riferimento non rientra nell'intervallo accettabile durante la sincronizzazione ciclica.	- L'arresto di riferimento viene attivato ogni volta (difettoso). - L'arresto di riferimento è attivato troppo lontano dal riferimento selezionato. - L'arresto di riferimento è attivato vicino alla cinghia del fine corsa. - P270 e P280 sono entrambi sull'arresto di riferimento.
F.051	La posizione dell'arresto di riferimento non rientra nell'intervallo accettabile.	- L'arresto di riferimento è posizionato vicino alla cinghia del fine corsa. - L'arresto di riferimento è posizionato oltre il 15% EO. - L'arresto di riferimento è difettoso.
F.052	L'arresto di riferimento non viene riconosciuto.	- Durante la sincronizzazione dopo l'attivazione, l'arresto di riferimento non viene riconosciuto entro il 20% EO. - L'arresto di riferimento non viene riconosciuto nella posizione di fine corsa.

Parametro non impostato		
F.090	I parametri non sono stati assegnati al comando.	I parametri di base (P.205 e da P.100 a P.103) dei comandi TST FUE non sono stati ancora impostati.

Errori della catena di sicurezza		
F.201	Pulsante "Arresto di emergenza" interno attivato o Watchdog (monitoraggio del computer).	L'arresto di emergenza è stato interrotto sull'ingresso dell'"arresto d'emergenza interno" senza che sia stata selezionata la modalità di parametrizzazione Interna o Controlli EEPROM difettosi. Premere il tasto di arresto per avere ulteriori informazioni sulla causa
F.211	Arresto di emergenza esterno 1 attivato.	L'arresto di emergenza è stato interrotto sull'ingresso 1. (terminali 1 e 2)
F.212	Arresto di emergenza esterno 2 attivato.	L'arresto di emergenza è stato interrotto sull'ingresso 2. (terminali 3 e 4)

Errori della catena di sicurezza		
F.360	È stato rinvenuto un cortocircuito sull'ingresso della protezione	È stato rinvenuto un cortocircuito sulle protezioni con contatto normalmente chiuso
F.362	Errore di ridondanza con corto circuito	Uno dei canali di elaborazione per il rilevamento del cortocircuito reagisce in modo differente dall'altro canale. → Scheda controller difettosa
F.363	Interruzione sull'ingresso della protezione	Cavo di connessione difettoso o non collegato Resistore di terminazione errato o assente Ponticello J600 non impostato correttamente
F.364	Test rilevatore di ostacoli fallito	Alla richiesta del test, la rilevatore di ostacoli non è stata attivata come previsto. L'ora della richiesta del test e quella dell'esecuzione dello stesso non coincidono
F.365	Errore di ridondanza con interruzione	Uno dei canali di elaborazione per il rilevamento dell'interruzione reagisce in modo differente dall'altro canale. → Scheda controller difettosa
F.369	Parametri rilevatore di ostacoli interna non impostati correttamente	Rilevatore interna di ostacoli connessa ma disattivata
F.374	Test bordo sensibile fallito	Interruttore di pre-fine corsa del rilevatore di ostacoli impostato erroneamente o difettoso Modulo di elaborazione difettoso Rilevatore di ostacoli difettosa
F.385	Errore nell'interruttore di pre-fine corsa del rilevatore di ostacoli	Quando scatta la rilevatore di ostacoli, l'interruttore di pre-fine corsa per la disattivazione o l'inversione del rilevatore di ostacoli rimane attivo anche nella posizione di fine corsa superiore.
F.400	È stato rilevato un ripristino dell'hardware del controller	•Eccessiva rumorosità sulla tensione d'alimentazione •Watchdog interno scattato •Errore RAM
F.410	Sovracorrente (corrente del motore o circuito intermedio).	•Sono stati impostati dati del motore errati (P100 – P103) •Aumento di tensione non regolato/impostata sovralimentazione (P140 o P145) •Dimensionamento del motore della porta non corretto •Leve porta
F.420	Sovratensione del circuito intermedio Limite 1.	•Interruttore freno con interferenze/difettoso/assente •La tensione di alimentazione è troppo elevata •Il motore restituisce troppa energia nella modalità generatore, è impossibile ridurre sufficientemente l'energia di movimento della porta
F.430	La temperatura dell'unità di raffreddamento ha superato il limite dell'intervallo di funzionamento 1.	•Carico nelle fasi finali o sull'interruttore freno troppo alto •Temperatura ambientale troppo bassa per il funzionamento del controller •Frequenza di clock della fase finale troppo alta (Parametro P.160)
F.435	Errore: aumento della temperatura interna oltre 75 °C.	•Carico sul convertitore di frequenza/circuito troppo alto. •Centralina del controller non sufficientemente raffreddata
F.440	Sovratensione del circuito intermedio Limite 1.	•Sovralimentazione non regolata •Dimensionamento del motore della porta non corretto •Leve porta.
F.510	Sovracorrente del motore/circuito intermedio Limite 2.	•Sono stati impostati dati del motore errati (P100 – P103) •Aumento di tensione non regolato/impostata sovralimentazione (P140 o P145) •Dimensionamento del motore della porta non corretto •Leve porta

F.511	Problema con iniezione di corrente per frenare	• Controllare i parametri da P155 a P159, • Provare a ridurre P155 e P156
F.515	La funzione di protezione del motore ha rilevato una sovracorrente	• Impostazione curva motore errata (corrente nominale del motore) (P101) • Sovralimentazione troppo elevata (P140 o P145) • Motore dimensionato non correttamente
F.519	Il chip dell'azionatore IGBT ha rilevato una sovracorrente	• Corto circuito o errore di massa sui terminali del motore • Impostazione corrente nominale del motore errata (P100) • Sovralimentazione troppo elevata (P140 o P145) • Motore dimensionato non correttamente • Svolgimento motore difettoso • Interruzione momentanea del circuito di arresto di emergenza.
F.520	Sovratensione del circuito intermedio Limite 2.	• Interruttore freno con interferenze/difettoso/assente • La tensione di alimentazione è troppo elevata • Il motore restituisce troppa energia nella modalità generatore, è impossibile ridurre sufficientemente l'energia di movimento della porta.
F.521	Sovratensione del circuito intermedio	• Alimentazione d'entrata troppo bassa, solitamente in condizione di carico • Carico nelle fasi finali o sull'interruttore freno troppo alto
F.524	Est. Alimentazione esterna a 24 V non presente o troppo bassa.	• Sovraccarico senza corto circuito • In caso di corto su una tensione di 24 V, il controller non accelera e si accende una lampada a luminiscenza V306.
F.530	La temperatura dell'unità di raffreddamento ha superato il limite dell'intervallo di funzionamento 1.	• Carico nelle fasi finali o sull'interruttore freno troppo alto • Temperatura ambientale troppo bassa per il funzionamento del controller • Frequenza di clock della fase finale troppo alta (Parametro P.160)
F.535	Errore: aumento critico della temperatura interna oltre a 80 °C.	• Temperatura interna troppo elevata.
F.540	Sovratensione del circuito intermedio Limite 2.	• Sovralimentazione non regolata • Dimensionamento del motore della porta non corretto • Leve porta.
F.700	Rilevamento della posizione errata	Per interruttori di fine corsa elettronici: • Dopo aver richiesto l'attivazione dei parametri predefiniti (parametri P.990) non sono stati settati i parametri del corrispondente sistema di posizionamento. • La calibrazione non è stata completata o è errata. Deve essere ripetuta. • Quando è attivato l'arresto intermedio, questo comando è improbabile. • Sincronizzazione non conclusa o interruttore di riferimento difettoso.
F.720	Errore di sincronizzazione nel rilevamento posizione con codificatore	• La posizione d'arresto intermedia è inferiore al valore incrementale minimo [25]. • Sincronizzazione non conclusa. • L'interruttore di riferimento selezionato non è stato raggiunto o è fuori tolleranza • Il codificatore incrementale non sta contando o la porta è bloccata (anche errore di ritardo F.030) • Sono stati invertiti gli ingressi incrementali IN 9 e IN 10 (anche errore di rotazione F.031)
F.750	Errore Trasmissione di protocollo	• Hardware difettoso o presenza di rumorosità elettriche nell'ambiente
F.751	Sincronizzazione FU <-> codificatore assoluto	• Hardware difettoso o presenza di rumorosità elettriche nell'ambiente • Elettronica del processore codificatore assoluto difettosa
F.752	Tempo di trasmissione protocollo scaduto	• Cavo interfaccia difettoso/interrotto • Elettronica del processore del codificatore assoluto difettosa. • Hardware difettoso o presenza di rumorosità elettriche nell'ambiente
F.760	Posizione fuori intervallo	• Azionamento codificatore di posizione difettoso • Elettronica di elaborazione codificatore assoluto difettosa • Hardware difettoso o presenza di rumorosità elettriche nell'ambiente
F.761	La distanza tra il canale 1 e il canale 2 non rientra nell'intervallo consentito.	• Azionamento codificatore di posizione difettoso • Hardware difettoso o presenza di rumorosità elettriche nell'ambiente
F.762	Posizioni di fine corsa elettronici errate	• L'interruttore di fine corsa superiore Eo o l'interruttore di fine corsa intermedio E1 ha superato l'intervallo di valori valido • Controller non ancora inizializzato • Valori di posizione durante la calibrazione non corretti o valori non più probabili

7.3 ERRORI RELATIVI AL SISTEMA INTERNO F.9XX

Parametro non impostato



Questa categoria prevede eventuali errori interni che non possono essere risolti dall'utente. Se si verificano questi errori, contattare immediatamente il servizio clienti.

7.3.1 MESSAGGI INFORMATIVI

Messaggi generali

STOP	Stato di arresto /ripristino. Attendere l'istruzione successiva.
Eu	Posizione di fine corsa inferiore Eu
≡Eu≡	Posizione di fine corsa inferiore bloccata → sollevamento impossibile (es.: porta bloccata)
ZUF°	Chiusura in corso
-Eo-	Posizione di fine corsa superiore Eo.
≡Eo≡	Posizione di fine corsa superiore bloccata → chiusura impossibile (es.: rilevatore di ostacoli).
°AUF	Apertura in corso.
-E1-	Posizione di fine corsa centrale E1 (posizione di arresto intermedia)
≡E1≡	Posizione di fine corsa centrale bloccata → chiusura impossibile (es.: rilevatore di ostacoli)
FAIL	Errore → è possibile solo la corsa a uomo presente, possibilmente con apertura automatica0
CALI/EICH	Calibrazione → impostazione delle posizioni di fine corsa quando è attiva la modalità "a uomo presente" (per codificatore assoluto) → procedura di avvio con il tasto di ARRESTO.
≡NA≡	Arresto di emergenza → Non è possibile alcuna corsa, catena di sicurezza hardware interrotta.
NOTF	Arresto di emergenza → Corsa a uomo presente senza misure di sicurezza, ecc.
'Hd'	Manuale → Modalità a "uomo presente".
ParA	Parametrizzazione
SYNC	Sincronizzazione (codificatore incrementale/fine corsa → pos. sconosciuta).
'Au'	Automatico → indica il passaggio dallo stato "manuale" a "automatico".
'Hc'	Semiautomatico → indica il passaggio dallo stato "manuale" a "semiautomatico".
FUS	Visualizzazione iniziale dopo l'avvio. (Avvio e auto-test)

Messaggi di stato durante la calibrazione

E.i.E.u.	Calibrazione della posizione di fine corsa inferiore richiesta (in modalità "a uomo presente").
E.i.E.o.	Calibrazione della posizione di fine corsa superiore richiesta (in modalità "a uomo presente").
E.i.E.1.	Calibrazione della posizione intermedia E1 (in modalità "a uomo presente").

Messaggi di stato durante la sincronizzazione

S.y.E.u.	Sincronizzazione della posizione di fine corsa inferiore richiesta (modalità "a uomo presente" o in attesa di avvio)
S.y.E.o.	Sincronizzazione della posizione di fine corsa superiore richiesta (modalità "a uomo presente" o in attesa di avvio)
S.y.E.1.	Sincronizzazione della posizione intermedia E1 (in modalità "a uomo presente")
S.y.op	Apertura automatica al contatto meccanico, seguita dalla sincronizzazione automatica della posizione di fine corsa superiore
S.y.Cl	Chiusura automatica con monitoraggio delle disposizioni di sicurezza per il contatto meccanico, seguita dalla sincronizzazione automatica della posizione di fine corsa inferiore
S.y.c≡	La chiusura automatica è bloccata, in base alla condizione A

Messaggi di stato durante l'utilizzo "a uomo presente"

Hd.cL	Utilizzo "a uomo presente" durante la chiusura (pulsante a membrana: CHIUDI).
Hd.on	Utilizzo "a uomo presente" durante l'apertura (pulsante a membrana: APRI).
Hd.Eu	Posizione di fine corsa inferiore all'intervallo. Non sarà più consentito l'utilizzo "a uomo presente" durante la chiusura.
Hd.Eo	Posizione di fine corsa superiore all'intervallo. Non sarà più consentito l'utilizzo "a uomo presente" durante l'apertura.
Hd.Ao	Non incluso nell'intervallo consentito per la posizione Eo (non sarà più consentito l'utilizzo "a uomo presente" durante l'apertura).

Messaggi informativi durante l'utilizzo automatico

I.080	Manutenzione richiesta a breve/contatore di manutenzione quasi azzerato.
I.100	La velocità di raggiungimento della posizione di fine corsa superiore è troppo elevata.
I.150	La velocità di raggiungimento della posizione di fine corsa inferiore è troppo elevata.
I.160	Porta CHIUSA ancora attiva

I.170	Apertura forzata in corso.
I.199	Ciclo della porta improbabile (reinizializzazione → parametri).
I.200	Posizione di riferimento corretta o riconosciuta (dopo la calibrazione).
I.201	Posizione di riferimento reinizializzata.
I.202	Posizione di riferimento mancante.
I.203	Posizione di riferimento errata.
I.205	Sincronizzazione.
I.210	Interruttore di pre-fine corsa superiore improbabile.
I.211	Interruttore di pre-fine corsa inferiore improbabile.
I.310	Utilizzo del comando di apertura sulla Porta 2 in corso(AIRLOCK)
I.500	Correzione dell'interruttore di fine corsa superiore in corso
I.501	Interruttore di fine corsa superiore corretto
I.502	Banda dell'interruttore di fine corsa superiore corretta
I.505	Correzione dell'interruttore di fine corsa inferiore in corso.
I.506	Interruttore di pre-fine corsa inferiore corretto
I.507	Banda dell'interruttore di fine corsa inferiore corretta
I.510	Correzione interruttore di fine corsa terminata
I.515	Il controller sta disponendo la modalità automatica di "teach-in" degli interruttori di fine corsa
I.555	Correzione degli interruttori di fine corsa in corso

Messaggi informativi durante l'assegnazione dei parametri

noEr	Errore di memoria. Un errore non verrà salvato.
Er--	Errore di memoria. Impossibile trovare il messaggio corrispondente all'errore.
Prog	Messaggio di programmazione quando viene eseguito il parametro originale o l'impostazione predefinita.

Ingressi generali

E.000	Pulsante a membrana di apertura.
E.050	Pulsante a membrana di arresto.
E.090	Pulsante a membrana di chiusura.
E.101	Ingresso 1 / terminale 6
E.102	Ingresso 2 / terminale 8
E.103	Ingresso 3 / terminale 10
E.104	Ingresso 4 / terminale 12
E.105	Ingresso 5 / terminale 14
E.106	Ingresso 6 / terminale 16
E.107	Ingresso 7 / terminale 18
E.108	Ingresso 8 / terminale 20
E.109	Ingresso 9 / terminale 22
E.110	Ingresso 10 / terminale 24
E.132	Controllare se il valore di PA32 è pari a 0.

Intervallo di sicurezza/emergenza

E.201	Pulsante di arresto di emergenza interno attivato.
E.211	Arresto di emergenza esterno 1 attivato.
E.212	Arresto di emergenza esterno 2 attivato.

Aspetti generali del rilevatore

E.360	Attivazione della rilevatore di ostacoli interno.
E.363	Errore nella rilevatore di ostacoli interno.
E.370	Attivazione della rilevatore di ostacoli esterna.
E.373	Errore nella rilevatore di ostacoli esterna.
E.379	Rilevatore di ostacoli esterna attivata ma non ancora inserita.

Modulo di plug-in processore circuito d'induzione

E.501	Rilevatore canale 1
E.502	Rilevatore canale 2

Ingressi interni

E.900	Segnale di errore del modulo drive.
-------	-------------------------------------

INDICAZIONI DI UTILIZZO

Classe di servizio: 5 (minimo 5 anni di utilizzo con 600 cicli al giorno)

Utilizzo: MOLTO INTENSO (per ingressi di tipo industriale e commerciale con uso molto intenso)

- La classe di servizio, i tempi di utilizzo e il numero di cicli consecutivi hanno valore indicativo. Sono rilevati statisticamente in condizioni medie di utilizzo e non possono essere certi per ogni singolo caso. Si riferiscono al periodo nel quale il prodotto funziona senza necessità di manutenzione straordinaria.
- Ogni ingresso automatico presenta elementi variabili quali: attriti, bilanciature e condizioni ambientali che possono modificare in maniera sostanziale sia la durata che la qualità di funzionamento dell'ingresso automatico o di parte dei suoi componenti (fra i quali gli automatismi). È compito dell'installatore adottare coefficienti di sicurezza adeguati ad ogni particolare installazione.

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ

Noi sottoscritti:

Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44 Landskrona
Svezia

dichiariamo sotto la nostra responsabilità che l'apparecchiatura con denominazione/descrizione:

ALIMAX **Porta rapida ad avvolgimento non controbilanciata**

con livelli di prestazione come dichiarati nella Dichiarazione di Prestazione e sull'etichetta prodotto, e con motorizzazione elettrica come indicata nel manuale di installazione con essa fornito, è in accordo con le seguenti direttive:

2006/42/CE **Machinery Directive (MD)**
2004/108/CE **Electromagnetic Compatibility Directive (EMCD)**

Norme Europee armonizzate applicate:

EN 13241-1 EN 61000-6-2 EN 61000-6-3 EN 60335-1 EN 60204-1

Altre norme o specifiche tecniche applicate:

EN 60335-2-103

Il seguente organismo notificato (per l'indirizzo completo contattare Entrematic Group AB) ha emesso Certificato di esame di Tipo riguardante l'apparecchiatura in oggetto:

CSI Spa Reg. - N° 0497 Certificato N°: 0005\DC\POR\13

Il processo produttivo assicura la conformità dell'apparecchiatura al fascicolo tecnico.
Il processo produttivo è regolarmente controllato da una terza parte.

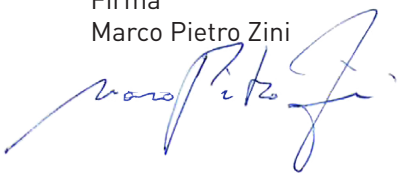
Responsabile del fascicolo tecnico:

Marco Pietro Zini E-mail: marco.zini@entrematic.com
Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44 Landskrona
Svezia

Luogo
Landskrona

Data
2013-07-01

Firma
Marco Pietro Zini



Funzione
Presidente Entrance Automation

ISTRUZIONI D'USO E MANUTENZIONE

**AVVERTENZE GENERALI PER LA SICUREZZA**

Il presente manuale è parte integrante ed essenziale del prodotto e deve essere consegnato all'utilizzatore dello stesso. È necessario conservare il presente documento e trasmetterlo ad eventuali subentranti nell'uso dell'impianto. L'automazione in oggetto è una **"porta a movimento verticale"**, dovrà essere destinata all'uso per il quale è stata espressamente concepita. Ogni altro uso è da considerarsi improprio e quindi pericoloso. Entrematic Group AB declina ogni responsabilità per danni derivanti da un uso improprio, erroneo o irragionevole.

**PRECAUZIONI D'USO**

- Non entrare nel raggio di azione della porta durante il movimento.
- In caso di guasto o di cattivo funzionamento disinserire l'interruttore generale. Le operazioni di manutenzione, regolazione o riparazione devono essere svolte solo da personale addestrato ed autorizzato.
- Ciascuna automazione è corredata da "Manuale di installazione e manutenzione", nel quale è tra l'altro riportato il piano di manutenzione periodica, in particolare si raccomanda la verifica di tutti i dispositivi di sicurezza.

PULSANTI

- Apertura totale: apre completamente la porta. La regolazione della corsa avviene mediante microinterruttore di finecorsa.



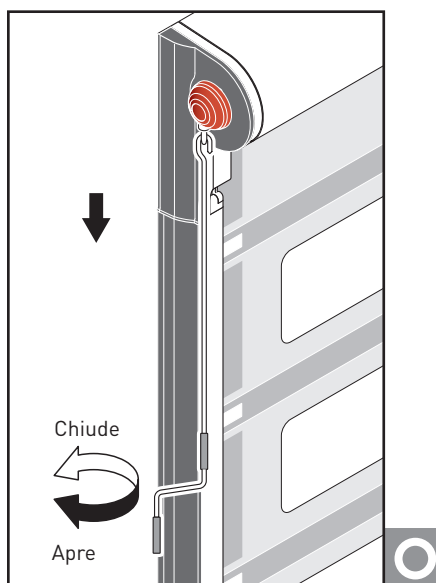
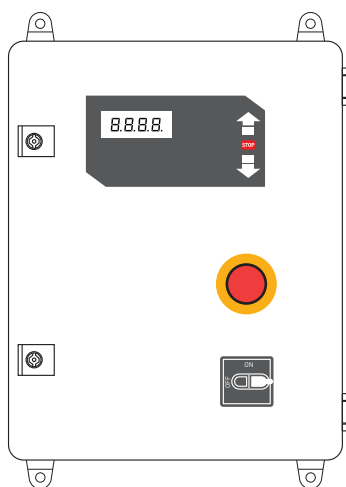
- STOP: provoca l'arresto immediato della porta.



- Chiusura: chiude completamente la porta. La regolazione della corsa avviene mediante microinterruttore di finecorsa.

**OPTIONAL DS - MANOVRA MANUALE**

- Per sollevare manualmente il telo, in caso di mancanza di alimentazione o di guasto, far sollevare il telo sino alla posizione di porta aperta come illustrato.



Non lasciare l'asta di manovra manuale appesa all'anello durante il funzionamento normale della porta. Utilizzare le apposite clip di fissaggio a parete

ENTRE/MATIC

Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44, Landskrona
Sweden
www.ditecentrematic.com

Installatore:

INDICAZIONI GENERALI

La porta è destinata all'uso in locali in cui vengono preparate derrate alimentari secondo il regolamento (CE) NUM. 852/2004 sull'igiene delle derrate alimentari.

Non è previsto l'utilizzo come porta esterna. La porta non è dotata di isolamento termico tale da impedire la formazione di condensa tra locali con forte differenza di temperatura.

! Le sostanze in lavorazione dovranno essere coperte superiormente durante l'eventuale passaggio attraverso la porta.

PULIZIA

Per il mantenimento del corretto livello di igiene si consiglia il lavaggio della porta con le frequenze riportate nella tabella seguente.

Prevedere la pulizia della porta mediante dispositivi normalmente in uso in ambienti industriali alimentari.

1. Temperatura max dell'acqua di lavaggio: 70°C

2. Attrezzature:

- utilizzare attrezzature con acqua non in pressione
- evitare l'utilizzo di spazzole a setole dure che potrebbero rovinare la superficie della struttura/telo
- usare attrezzature pulite

3. Prodotti:

- detergenti industriali schiumosi e non schiumosi
- ipoclorito di sodio in soluzione diluita (candeggina 25%)
- ammonio in soluzione diluita (ammoniaca 25%)

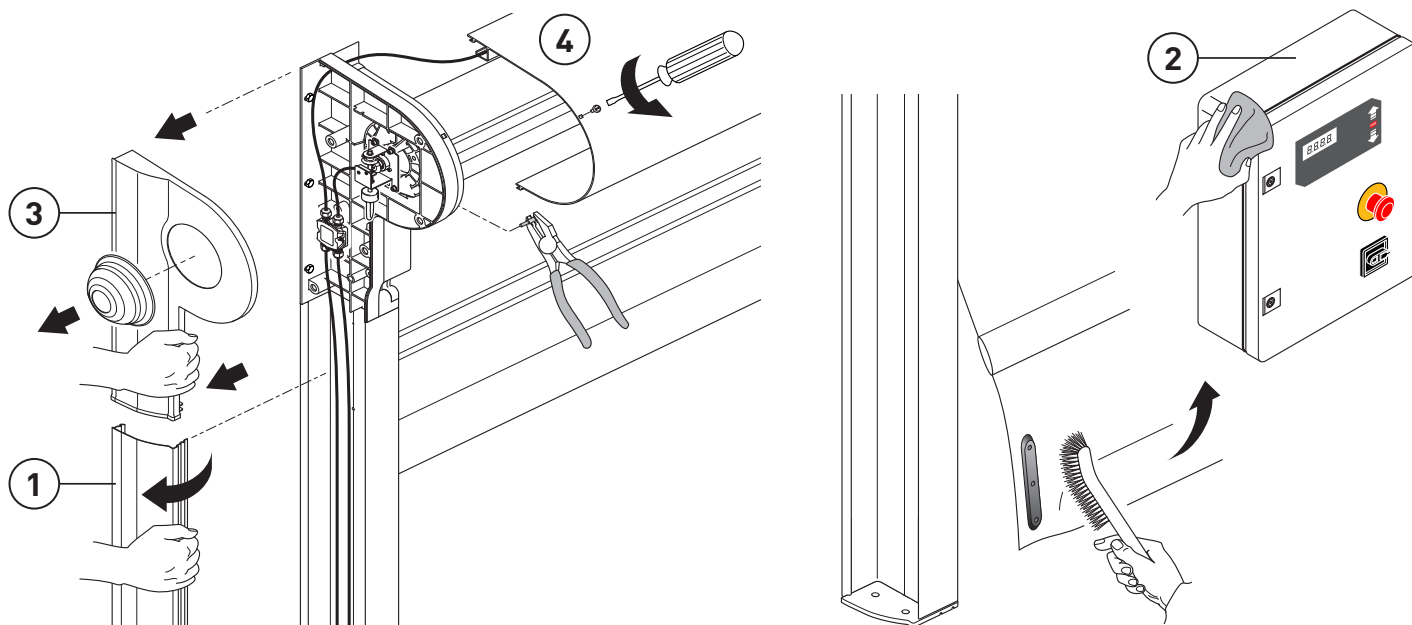
4. Asciugatura:

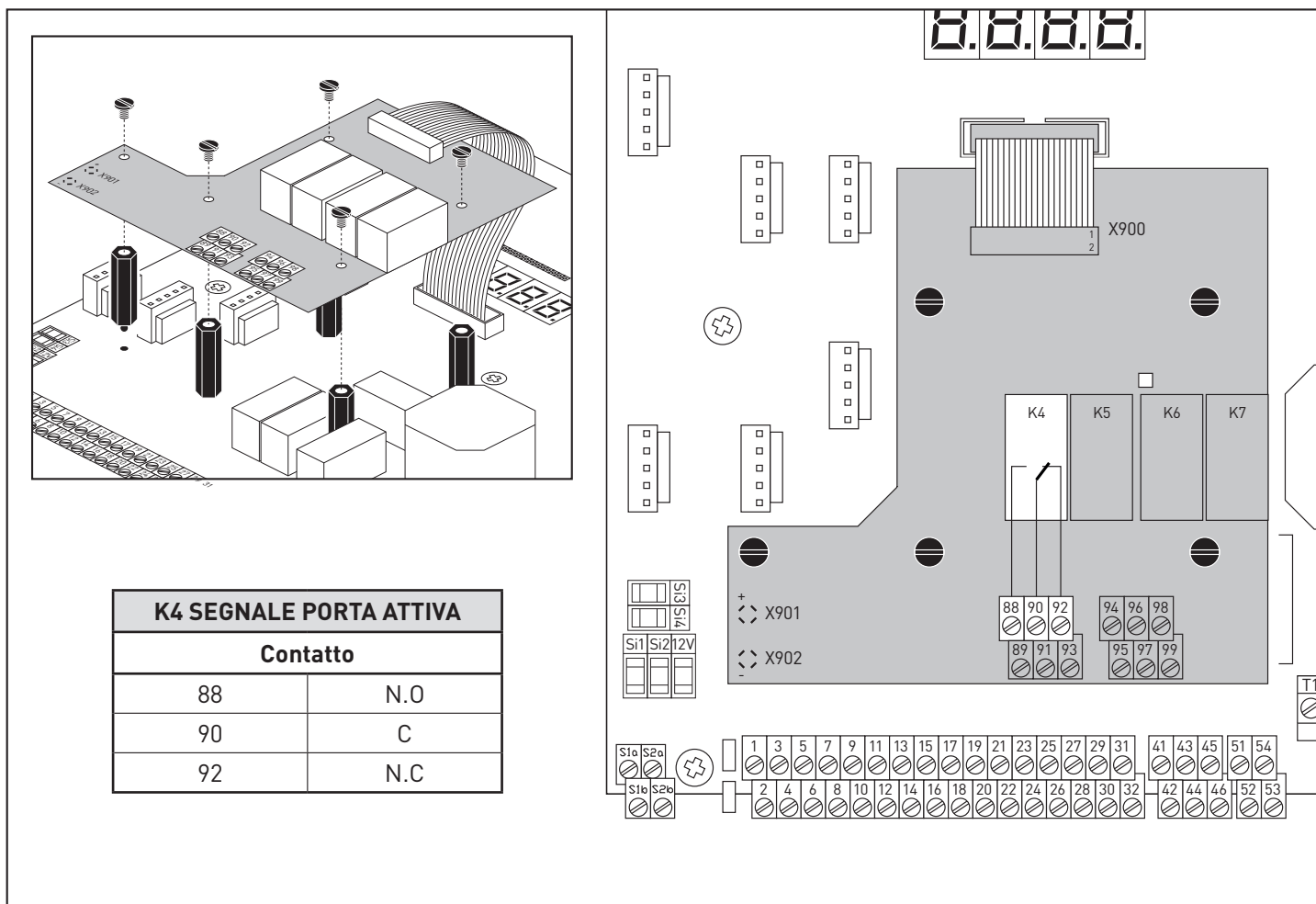
- strofinacci puliti
- carta monouso

! L'avvertenza di usare acqua o aria non in pressione è finalizzata ad evitare diffusione incontrollata di sporco/residui di cibo nell'ambiente circostante

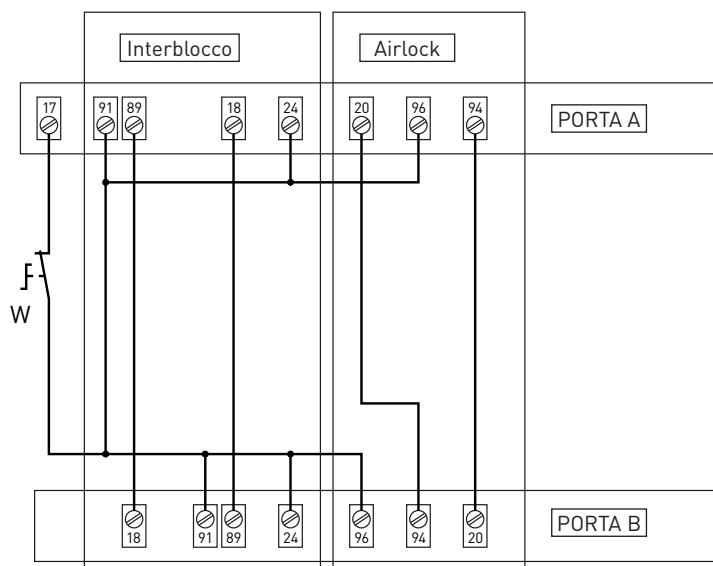
Frequenza consigliata	Parti / componenti	Metodi
Giornaliera	Superfici esterne in vista del telo e della struttura.	Dopo il lavaggio eseguire 4-5 manovre di apertura/chiusura della porta per centrifugare l'acqua presente sul telo. Pulire l'interno del coperchio cassonetto passando uno straccio sul bordo interno inferiore. Estrarre il bordo inferiore dalle colonne e asciugare con stracci puliti le piastre chiusura tasca da ambo i lati.
	Zona scorrimento telo nelle colonne.	Pulire a porta aperta.
	Zona interna sotto i coperchi colonna (se presenti).	Rimuovere i coperchi (1) per pulire ed asciugare. Pulire con una spazzola le fascette se presenti. Pulire i cavi con uno straccio su tutta la lunghezza.
	Quadro elettronico.	Dopo lavaggio e asciugatura esterna del quadro asciugare con stracci puliti il bordo esterno di chiusura (2).
Settimanale	Interno testate sotto i coperchi.	Rimuovere i coperchi (3) per pulire ed asciugare. Pulire la scatola di derivazione con spazzola a setole morbide Asciugare l'interno testate con stracci puliti. Asciugare la scatola di derivazione con stracci puliti.
	Interno coperchio cassonetto e rullo avvolgitore.	Rimuovere il coperchio (4) per pulire ed asciugare.

! I componenti smontati per la pulizia devono essere rimontati in modo da ripristinare le condizioni iniziali.





9.1 COLLEGAMENTO FUNZIONE INTERBLOCCO E AIRLOCK



Porta A, messaggio E107 (terminale di collegamento 18): la porta A è bloccata in posizione CHIUSA.

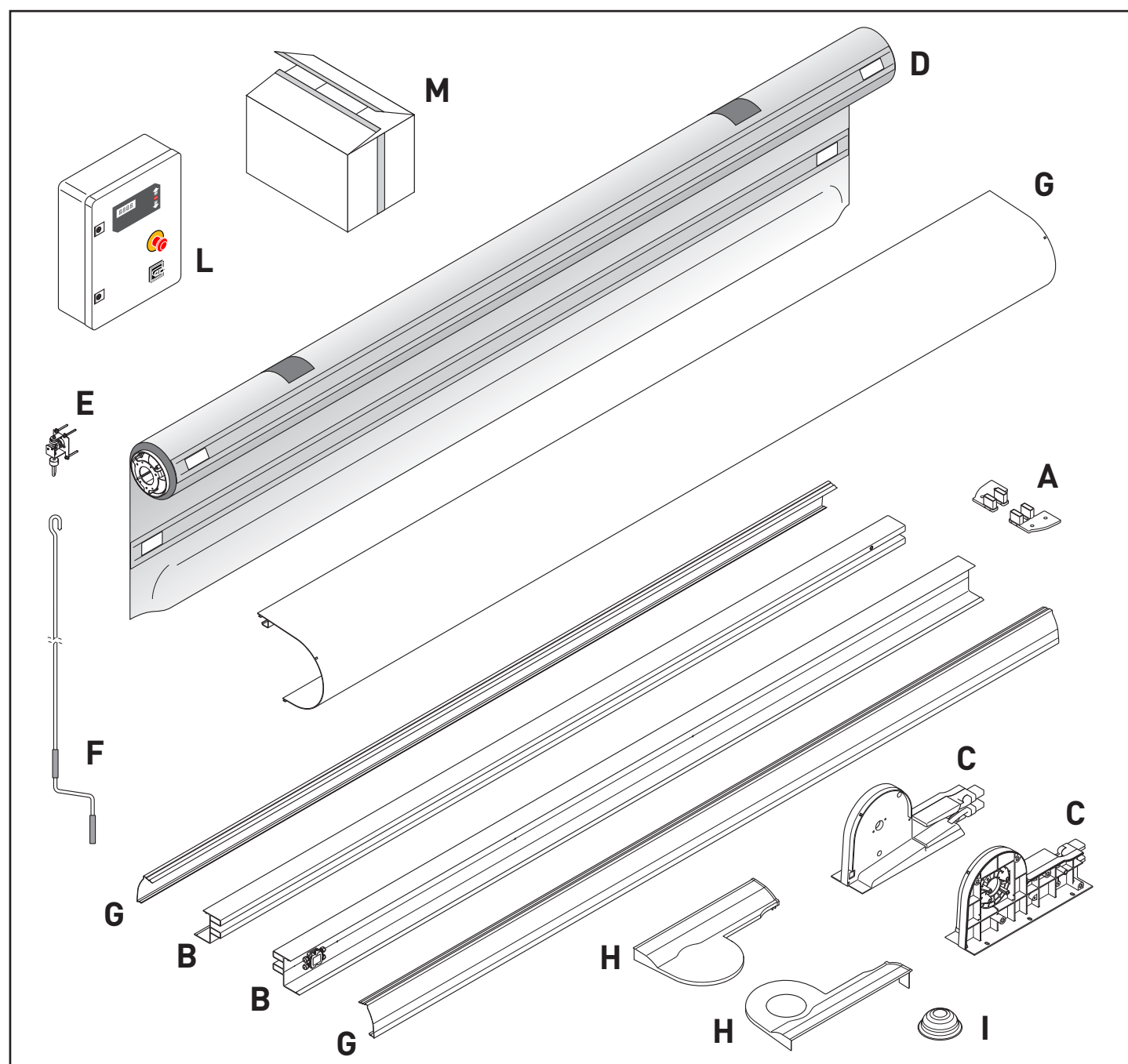
Porta A, messaggio E108 (terminale di collegamento 20): La porta A riceve un comando di apertura dalla porta B

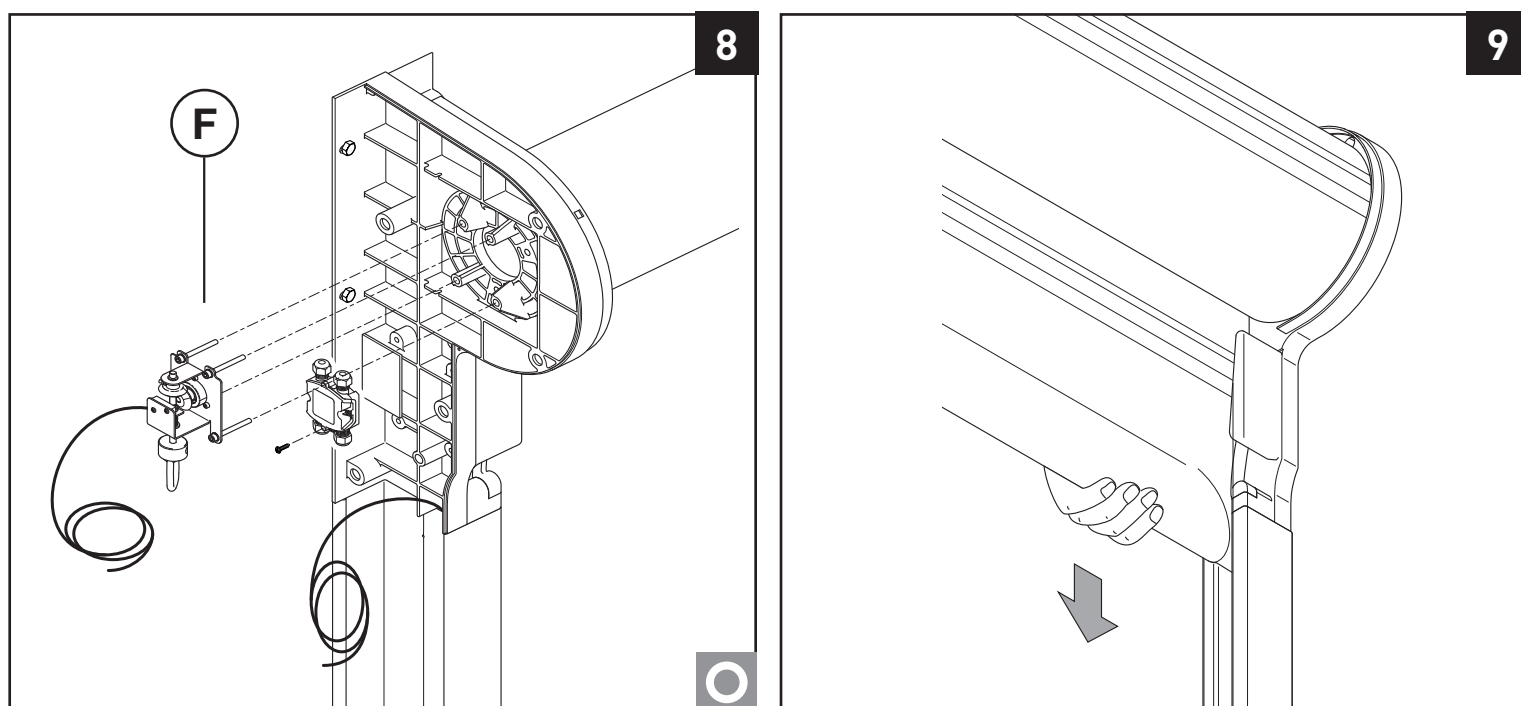
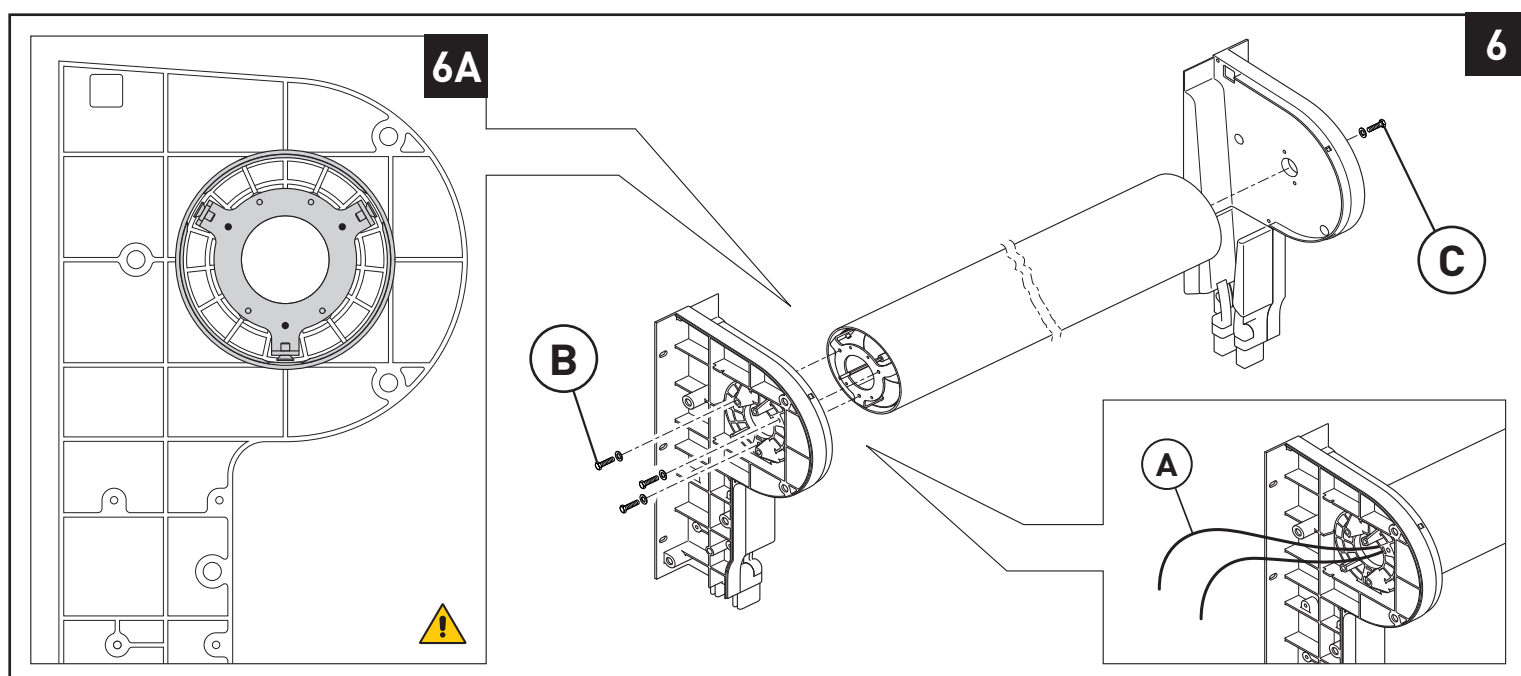
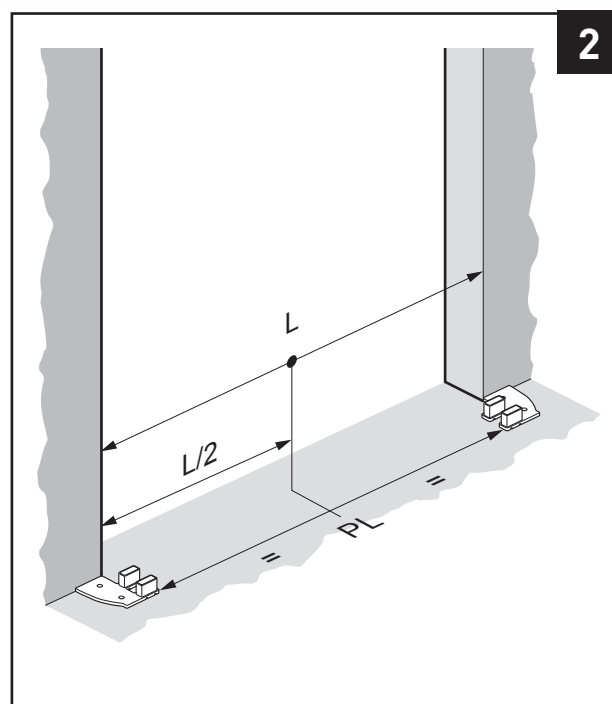
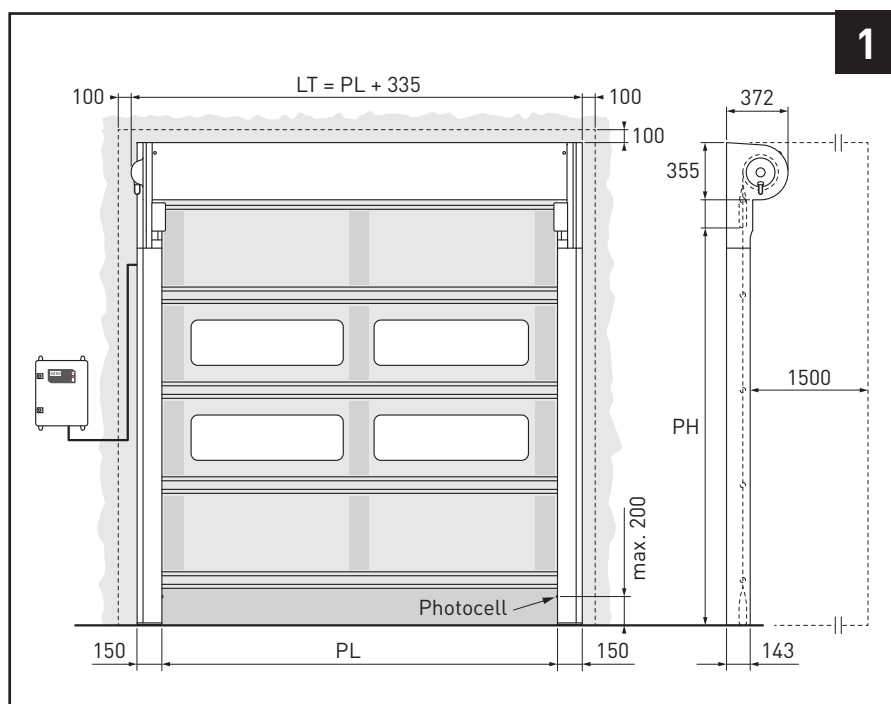
Porta A, messaggio I130 (terminale di collegamento 94 / 96): la porta A invia un comando di apertura alla porta B.

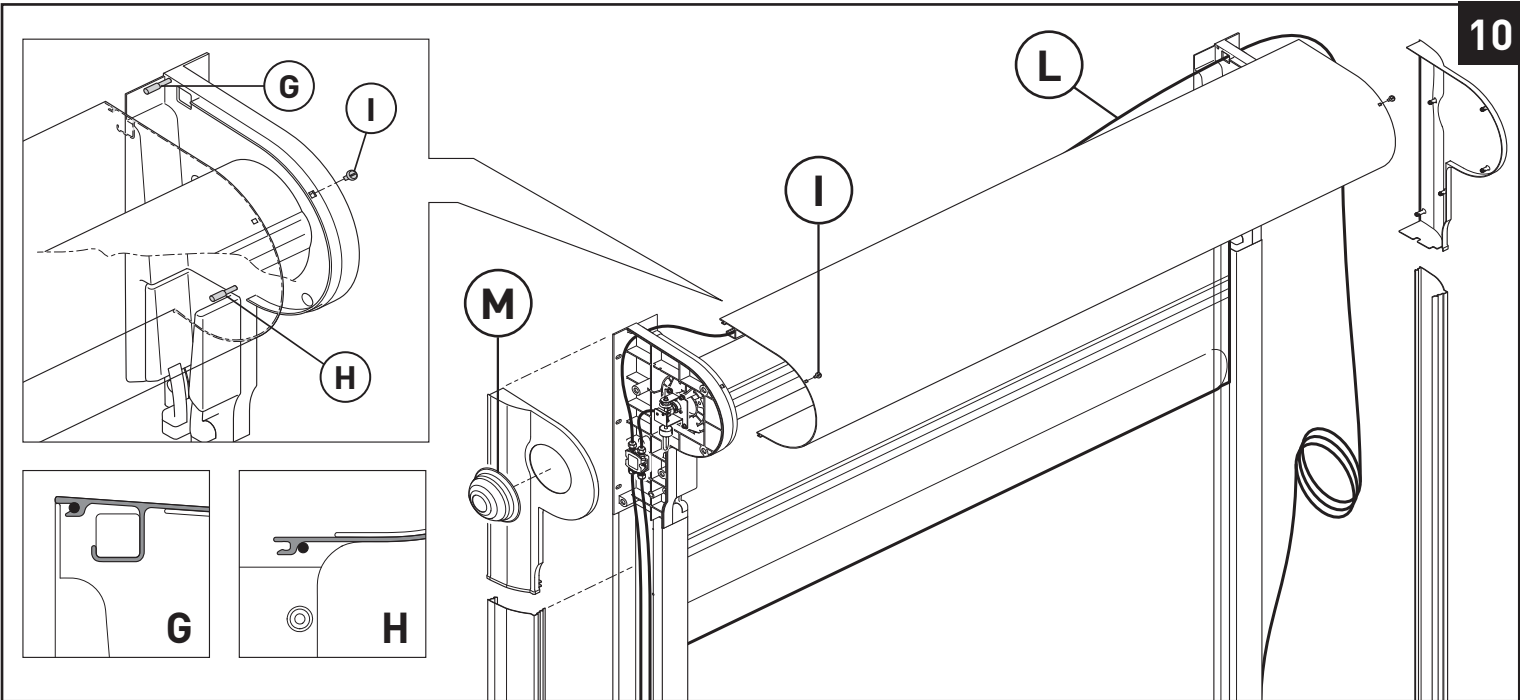
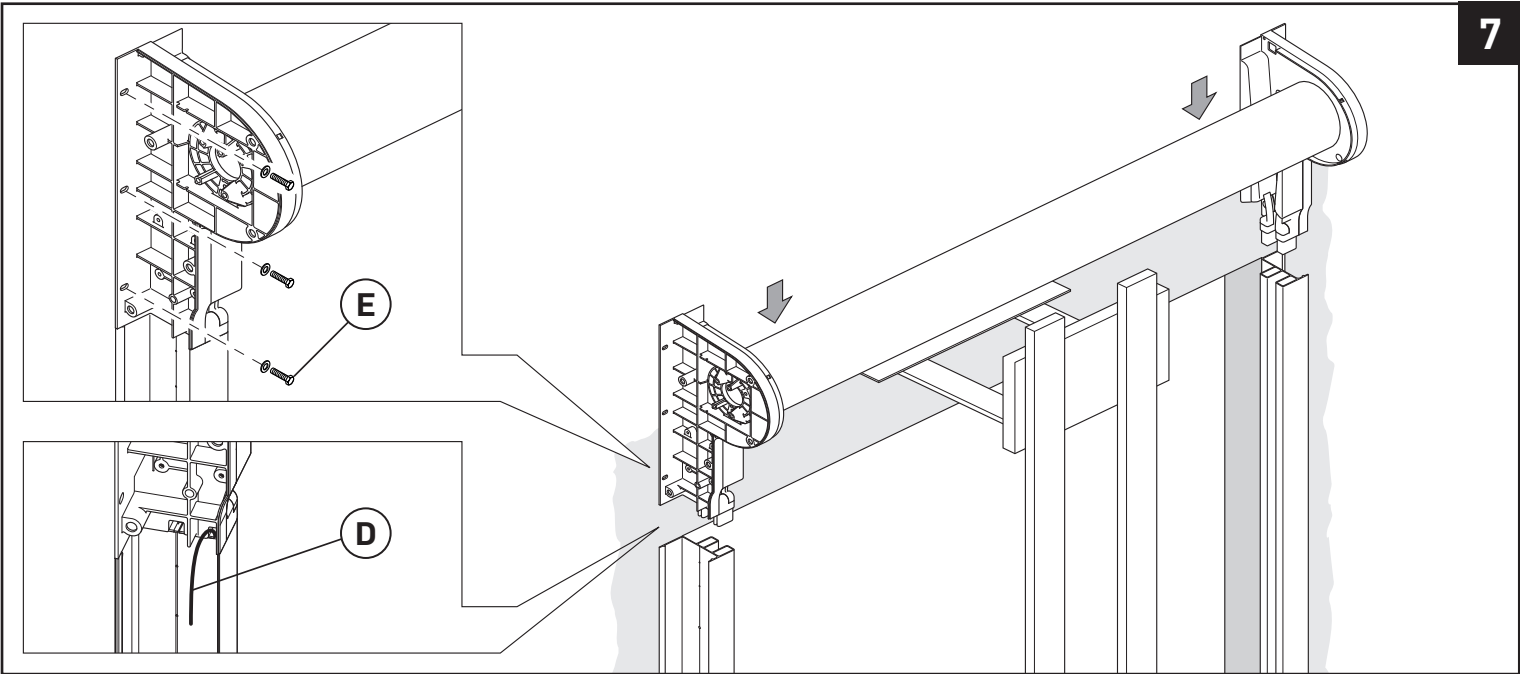
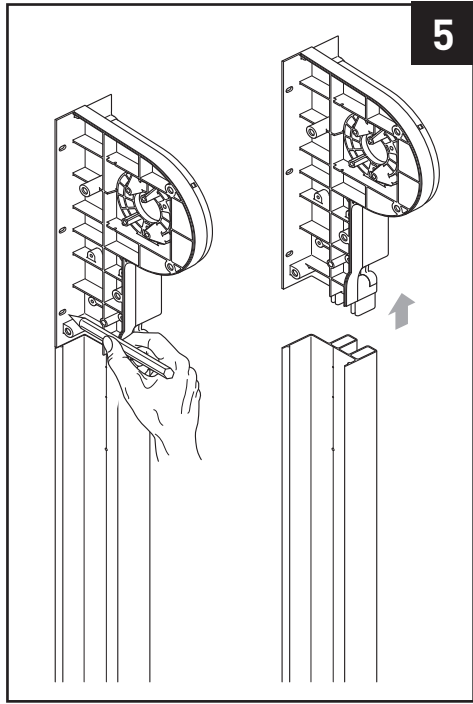
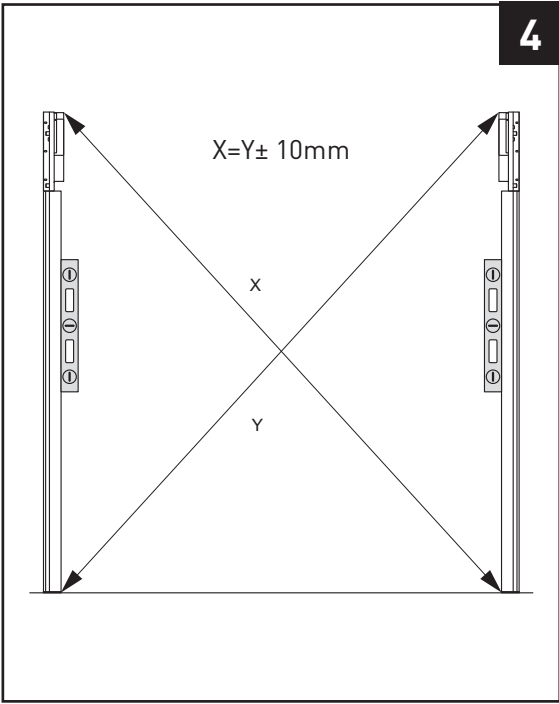
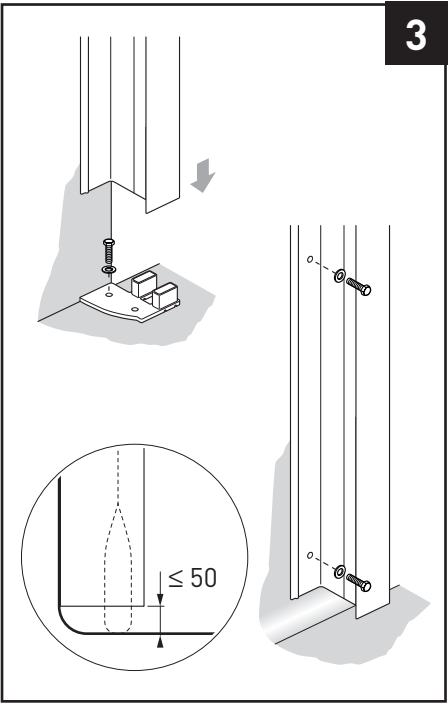
Terminali di collegamento 89/91: la porta A blocca la porta B in posizione CHIUSA.

W: Interruttore di BLOCCO ON/OFF

Riferimento Reference	Descrizione	Description	Quantità Quantity
A	Piastra di fissaggio (destra / sinistra)	Fixing plate (right / left)	2
B	Colonna (destra / sinistra)	Column (right / left)	2
C	Testate laterali	Lateral plate of the transom (right / left)	2
D	Albero di avvolgimento telo	Transom with rolled curtain	1
E	Azionamento manuale (optional)	Manual driving device (optional)	1
F	Asta di azionamento manuale (optional)	Manual driving rod (optional)	1
G	Coperchio colonna (destra / sinistra)	Cover column (right / left)	2
H	Coperchio testate laterali (destra / sinistra)	Cover Lateral plate of the transom (right / left)	2
I	Copertura azionamento manuale (optional)	Cover manual device (optional)	1
L	Quadro elettronico	Control unit	1
M	Scatola accessori	Hardware box	1







IT Eseguire sigillatura nelle zone evidenziate, raccordando il più possibile i bordi.
 La rimozione dei componenti non è prevista se non per rotture che prevedano la completa sostituzione.
 In caso di sostituzione provvedere al ripristino della sigillatura dei componenti.

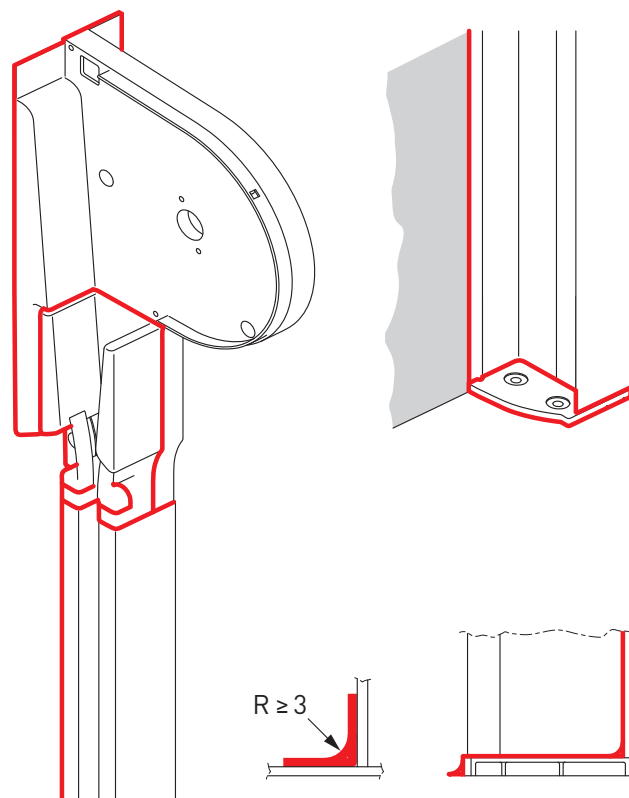
Per le operazioni di sigillatura si consigliano sigillanti poliuretanici quali:

- SARATOGA FLEXEDIL 66
- MAPEI MAPEFLEX PU45
- BOSTIK EDILIZIA EXPRESS

EN Seal the areas highlighted, bringing the edges as close together as possible.
 The removal of parts is not required, except for problems which require complete replacement.
 In case of replacement, the components should be resealed.

For the sealing operations, we recommend polyurethane sealants such as:

- SARATOGA FLEXEDIL 66
- MAPEI MAPEFLEX PU45
- BOSTIK EDILIZIA EXPRESS

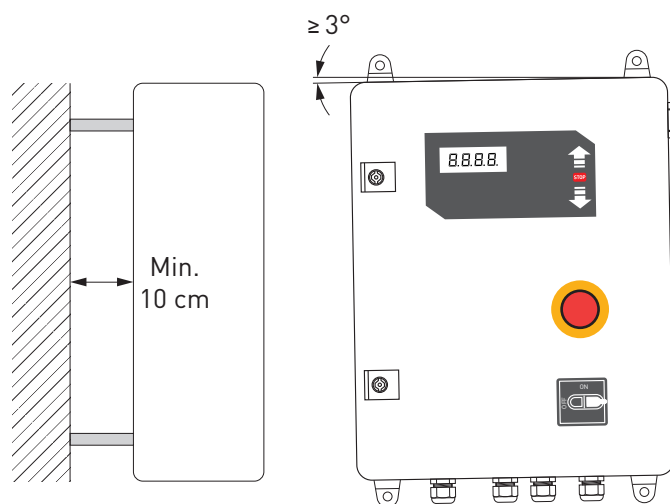


IT Installare il quadro elettronico inclinato con un angolo minimo di 3°, per evitare il ristagno d'acqua sulla superficie superiore

! Non montare pressacavi aggiuntivi oltre a quelli già installati

EN Install the electronic panel tilted at a minimum angle of 3° to avoid water collecting on the upper surface

! Do not assemble any further cable glands apart from those already installed.



CONTENTS

Chap.	Topic	Page
1.	  GENERAL SAFETY PRECAUTIONS	28
2.	TECHNICAL CHARACTERISTICS	29
3.	MECHANICAL INSTALLATION	30
4.	ELECTRIC CONNECTIONS	
	4.1 Connecting the control panel / motor / security	31
	4.2 Safety photocells	31
5.	ELECTRONIC CONTROL PANEL 5QEX	
	5.1 Power and protection	32
	5.2 Motor and encoder connections	33
	5.3 Input connections	34
	5.4 Gopav connection and synchronization	35
6.	ADJUSTING AND STARTING	
	6.1 Pushbutton panel	36
	6.2 Limit-switch adjustment	36
	6.3 Fine adjustment of the closing position	37
	6.4 Fine adjustment of the opening position	37
	6.5 Programming closing time	38
7.	FAULTS AND SOLUTIONS	
	7.1 Functions	38
	7.2 Overview of messages	39
	7.3 F.9xx internal system-dependent errors	42
	7.3.1 Information messages	42
8.	USER AND CLEANING MANUAL FOR FOOD ENVIRONMENTS	46
9.	AMSES	47
	9.1 Connection interlock and airlock function	47

1. GENERAL SAFETY PRECAUTIONS

 This installation manual is intended for professionally competent personnel only.
 The installation, the electrical connections and the settings must be completed in conformity with good workmanship and with the laws in force.

Read the instructions carefully before beginning to install the product. Incorrect installation may be a source of danger.
 Packaging materials (plastics, polystyrene, etc) must not be allowed to litter the environment and must be kept out of the reach of children for whom they may be a source of danger.

Before beginning the installation check that the product is in perfect condition.

Do not install the product in explosive areas and atmospheres: the presence of flammable gas or fumes represents a serious threat to safety.

Before installing the door, make all the structural modifications necessary in order to create safety clearance and to guard or isolate all the compression, shearing, trapping and general danger areas.

Check that the existing structure has the necessary strength and stability.

The safety devices must protect against compression, shearing, trapping and general danger areas of the motorized door.

Display the signs required by law to identify danger areas.

 Each installation must bear a visible indication of the data identifying the motorised door.

 Before connecting to the mains check that the rating is correct for the destination power requirements.

A multipolar isolation switch with minimum contact gaps of 3 mm must be included in the mains supply.

Check that upstream of the electrical installation there is an adequate differential switch and a suitable circuit breaker.

Ensure that the motorised door has an earth terminal in compliance with the safety standards in force.

The manufacturer of the door declines all responsibility in cases where components which are incompatible with the safe and correct operation of the product or whenever modifications of any nature are made that have not been specifically authorised by the manufacturer.

For repairs or replacements of products only Entrematic Group AB original spare parts must be used.

The fitter must supply all information concerning the automatic, manual and emergency operation of the motorised door or gate, and provide the user with the operating instructions.



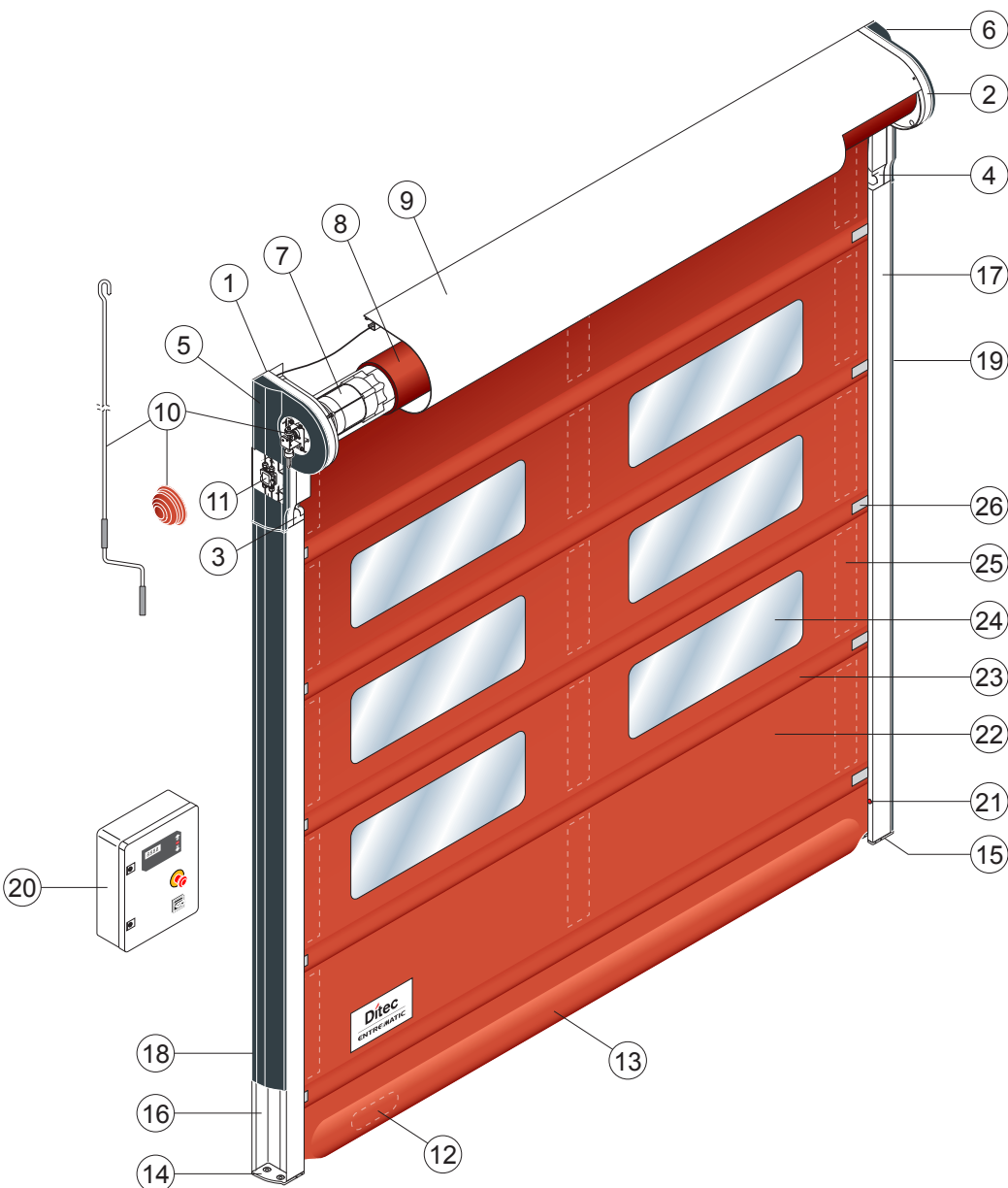
Optional accessory



Top W

All rights reserved

All data and specifications have been drawn up and checked with the greatest care. The manufacturer cannot however take any responsibility for eventual errors, omissions or incomplete data due to technical or illustrative factors.



Ref.	Description
1	Lateral head plate(left)
2	Lateral head plate(right)
3	Slot for curtain reset (left)
4	Slot for curtain reset (right)
5	Left cover lateral plate
6	Right cover lateral plate
7	Gearmotor with encoder
8	Rolling shaft
9	Head cover
10	Manual driving device with rod and cover
11	Connection box
12	Safety edge transmitter (Top W)
13	Bottom edge with sand ballast

Ref.	Description
14	Fixing plate to the floor (left)
15	Fixing plate to the floor (right)
16	Column (left)
17	Column (right)
18	Column cover (left)
19	Column cover (right)
20	Electronic board
21	Safety photocell (Top W)
22	Polyester curtain
23	Curtain reinforcement pipe
24	transparent PVC window
25	Vertical reinforcing strip
26	Curtain reinforcement plates

2. TECHNICAL CHARACTERISTICS

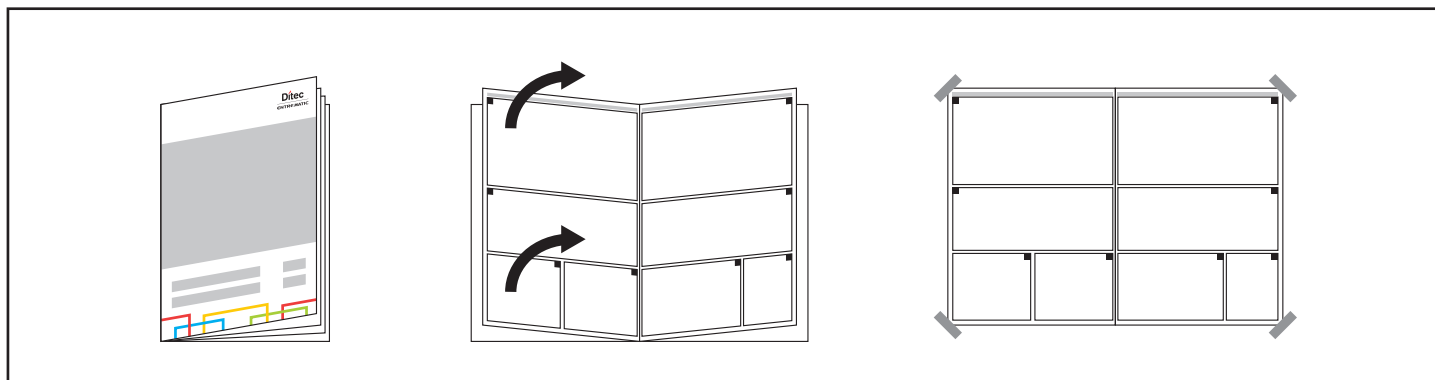
Power supply voltage 230 V, 50/60 Hz
Power input 16 A
Auxiliary control power voltage 24V 
Motor rating 0.75 kW

Control board protection class IP 54
Operating temperature - 5 + 50°C
Maximum relative humidity 80 ÷ 90%

 The main supply must be selected referring to the indicated current absorption and also considering length and laying of cables.

3. MECHANICAL INSTALLATION

See the relevant drawings of the mechanical installation at page. 24 - 25 (central sheet to be removed).



3.1 Checking the doorway (fig.1)

- Check the size of the doorway and its correspondence with the dimensions of the door supplied, taking into account any necessary clearances in the case of installation inside doorway.
 - Check that no existing structures obstruct the assembly of the door.
 - Ensure the existing surfaces are level and, if necessary, adapt them using appropriate shims.
 - Check the solidity of the opening: secure anchorage must be ensured by means of brackets or anchor plugs. In the case of insufficient or dubious solidity, it is necessary to create an adequate self-supporting metal structure.
 - The materials and equipment used for fastening the door to the structure must have characteristics that are appropriate for the hygiene standards of the installation site.
- Upon completion of door installation, clean and sanitise the entire surrounding area.

3.2 Positioning vertical columns (fig.2)

- Measure the doorway L and trace the middle axel: $L/2$.
- Using the axis ($L/2$), centre the size of horizontal passageway PL, and mark the exact position of the uprights on the floor at its ends.

3.3 Fixing the columns and positioning of the side plates (fig. 3 - 4 -5)

- Fix the base plates on the marks or the column to the wall (cutting the column according to installation height) using anchor bolts, size M8.
- Plumb the vertical posts and secure them provisionally with clamping system.
- Check the squareness of alignment by measuring the diagonals.
- Mark the attachment of the side plates and prepare the fixing with anchor bolts, size M8.

3.4 Assembly of the heads (fig.6)

- Fit the side plates to the winding shaft.
- Align the mounting flange as shown in (fig. 6A), so that the mounting of the manual release remains properly aligned.
- Pull out the cables (A) centrally.
- Fix the left side using the three screws (B) and the right using a single screw (C).

3.5 Installation of winder shaft (fig.7)

- Carefully lift the shaft by forklift or other suitable lifting system, making sure it does not fall during the handling and protecting the fabric from damage.
- Insert the end plates on the vertical uprights, sliding the cables of the photocells (D) in their seats, to avoid damage.
- Fix the side plates (E) firmly.

3.6 Manual driving device, optional (fig.8)

- Insert and secure the device (F) using the 4 screws.
- Connect the safety micro-switch as shown on page 8.
- Test the correct operation using the manual rod provided.
- Insert the bottom edge of the curtain in the runners of the columns (fig.9).

3.7 Positioning the covering (fig.10)

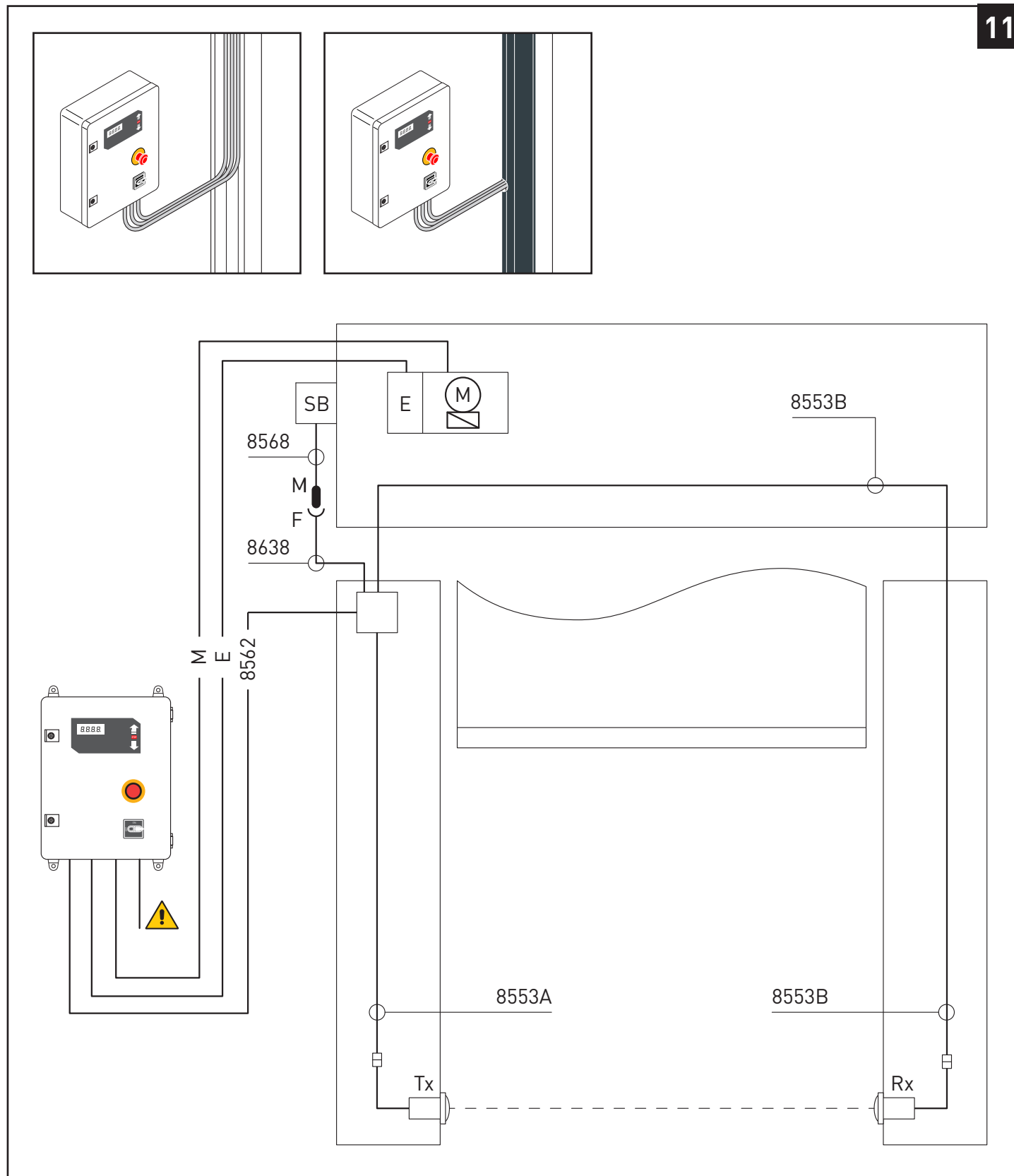
- Install the top cover of the winding shaft using the two pins on the rear (G) of the heads and secure using the two front pins (H) and screws (I).
- Route the cable into the photocell seat (L).
- Position the side covers of the head plates.
- In the case of a manual drive installation, insert the rubber cap (M).
- Attach the side covers to the uprights (optional).

4.1 Connecting the control panel / motor / security

- Figure 11 shows the layout of the cables supplied, and their position in the door; each cable is identified by a special code on an adhesive label.

4.2 Safety photocells

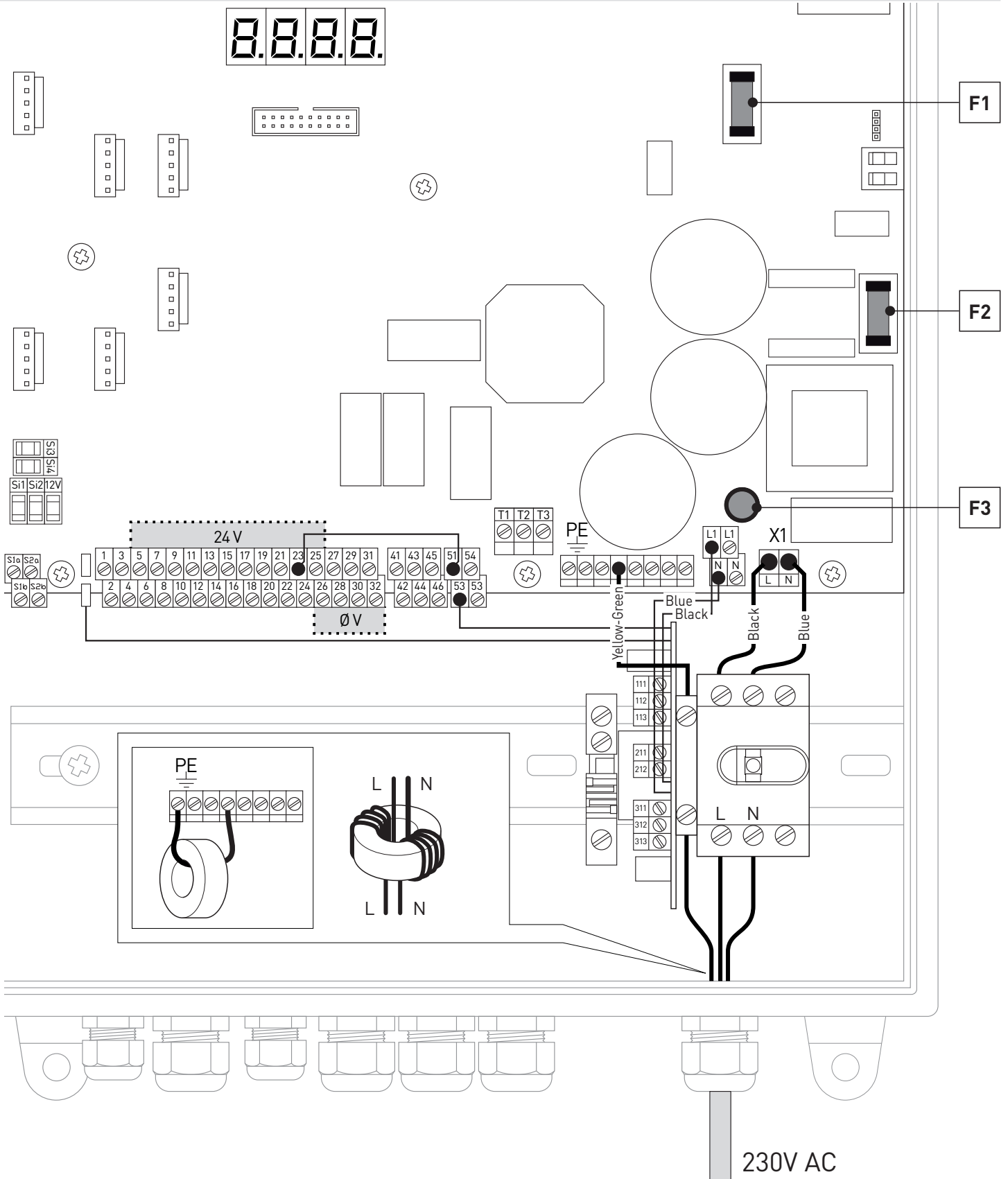
- Wire the device as per the diagram (fig.11).
- Make the connections in the control panel, as shown in the diagrams (par. 5.3)



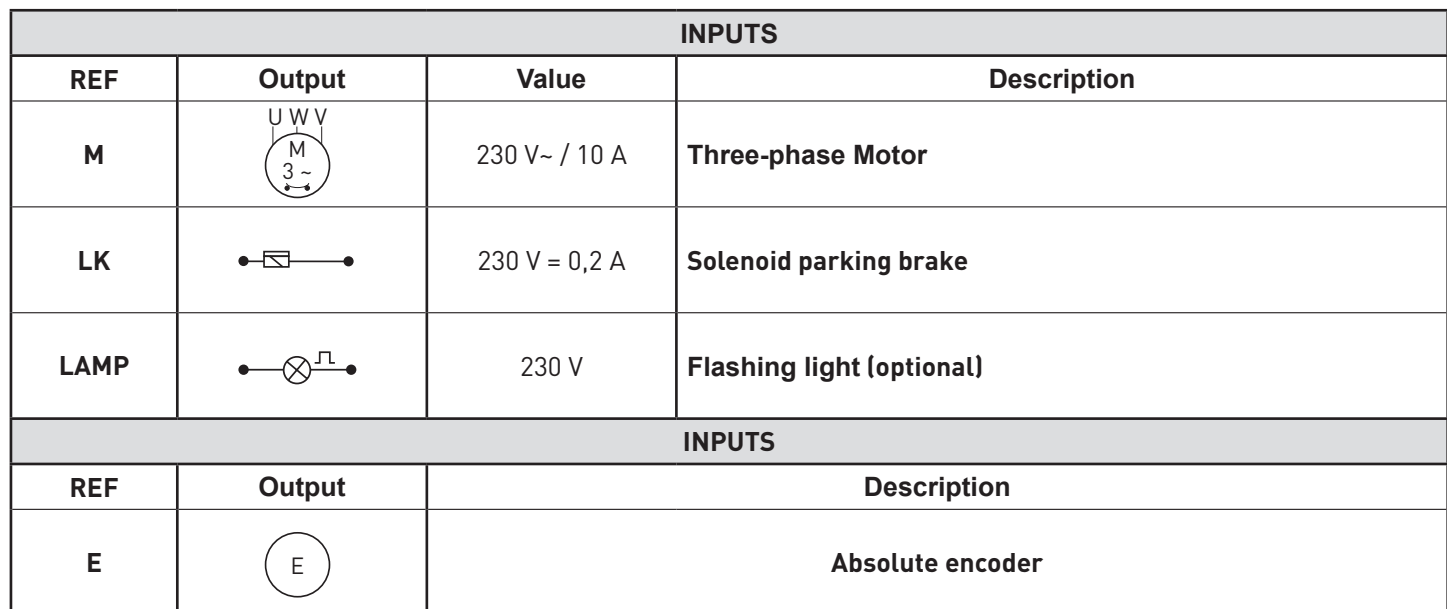
! The main supply must be selected referring to the indicated current absorption and also considering length and laying of cables.

5. ELECTRONIC CONTROL PANEL 5QEX

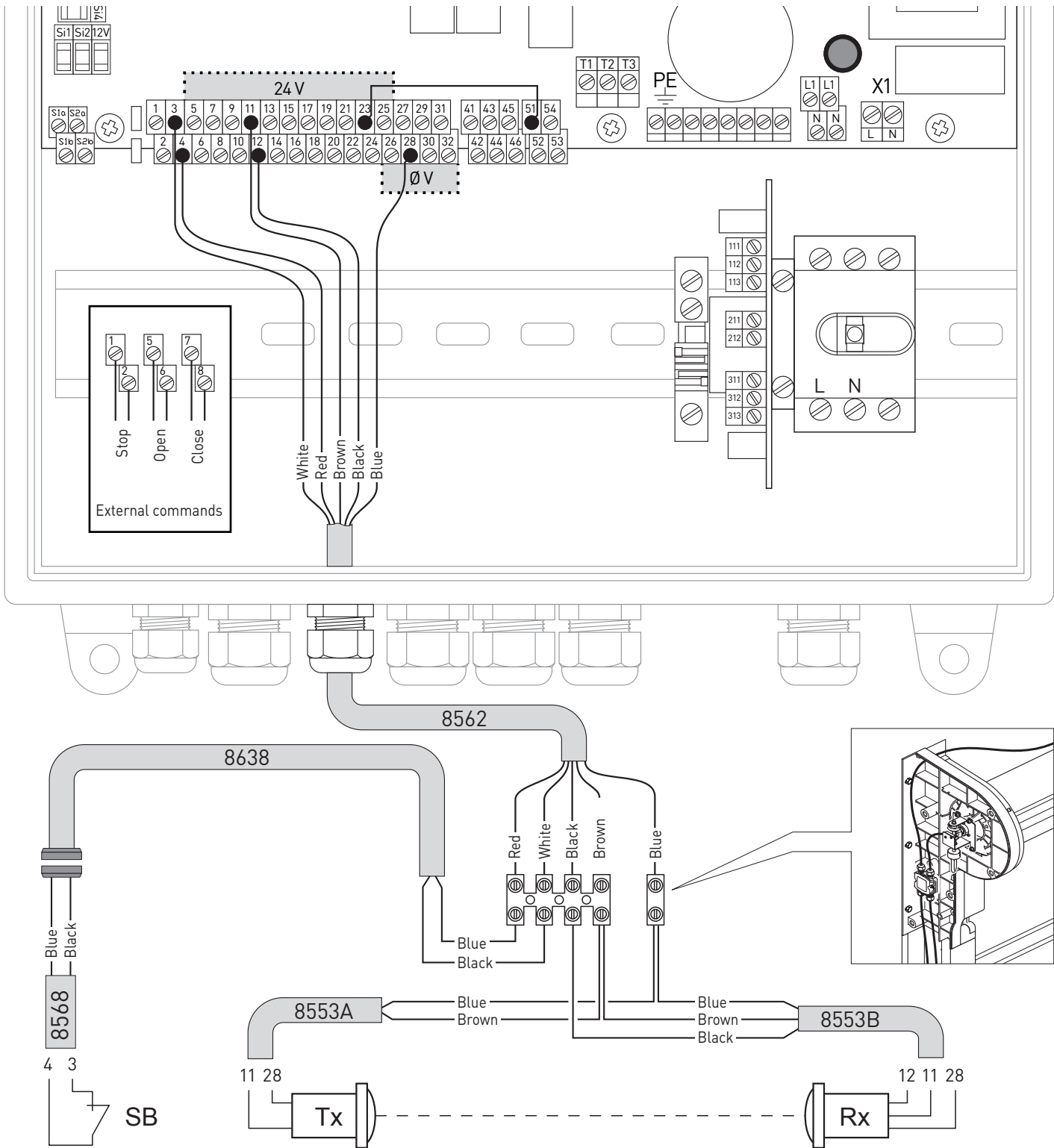
5.1 POWER AND PROTECTION



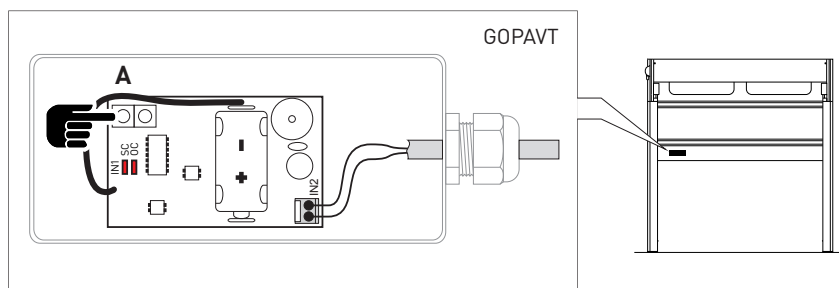
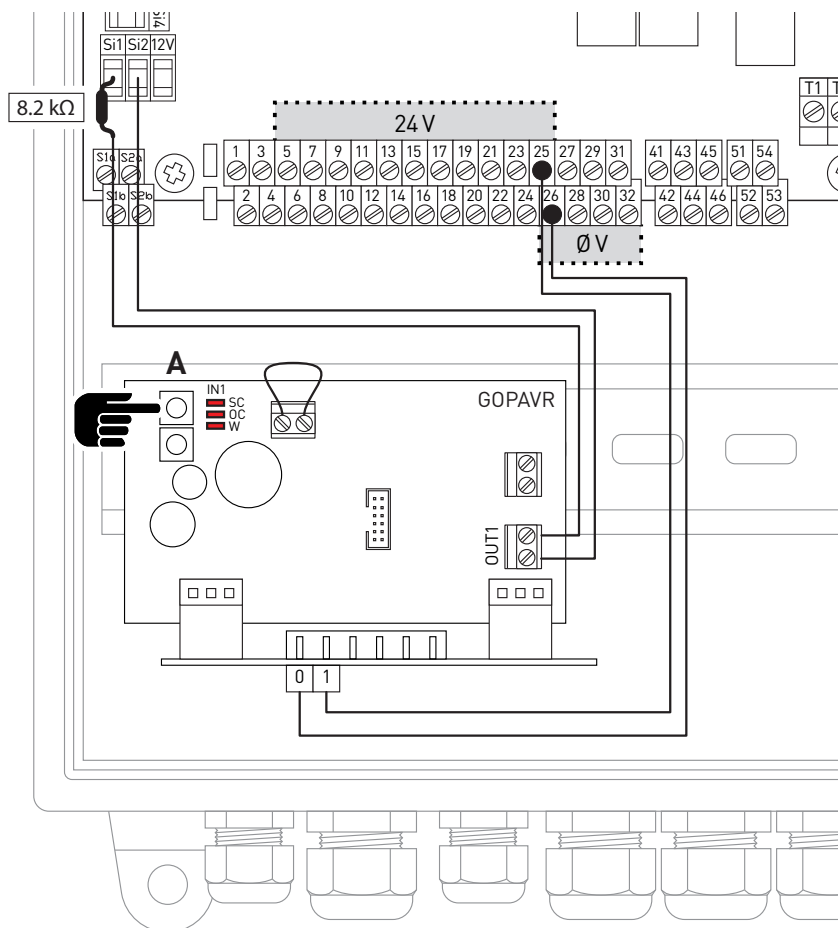
FUSES	
ID	Value
F1	T 250 mA - L 250 V
F2	T 500 mA - L 250 V
F3	T 3.15 A - 230 V



5.3 INPUT CONNECTIONS



SAFETY 1-2 (NC) External stop				
Connection			Description	
3		4	N.C	Micro-contact safety manual release
11		12	N.C	Safety photocells
COMMAND				
Connection			Description	
5		6	N.O	Opening command
7		8	N.O	Closing command



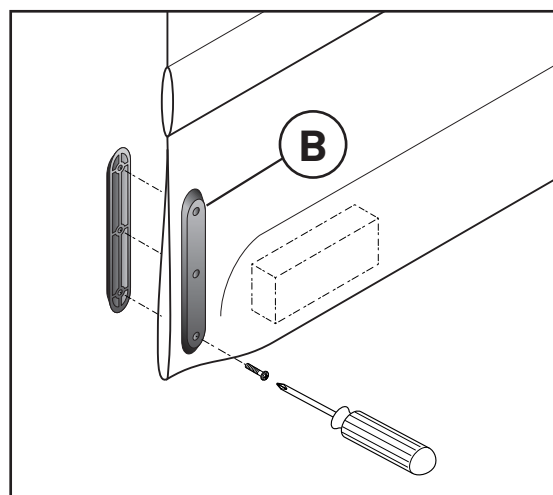
Access the GOPAVT device by removing the side plate (B).



Caution: Remove the battery from the mobile unit, before proceeding with the configuration.

Power up the GOPAVR stationary unit, LED W will flash normally and contact OUT1 will be open;

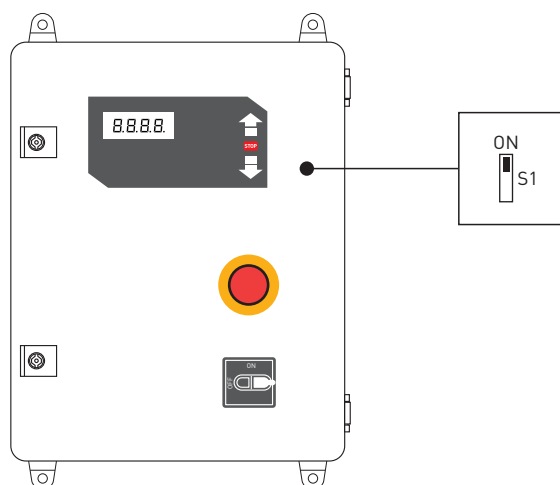
- insert the battery of the GOPAVT mobile unit in the seat, all LEDs on the handset flash;
- press the (A) button on GOPAVR stationary unit: stationary unit LED W will be illuminated and LED OC will flash;
- press the (A) button on the GOPAVT mobile unit, the LEDs of the mobile unit and the stationary unit will turn off;
- Check the correct configuration by activating the safety edge and checking LED W on the GOPAVR stationary unit, and LED IN.



6. ADJUSTING AND STARTING

6.1 PUSHBUTTON PANEL

	Starts the opening operation.
	Starts the closing operation.
	Activates and deactivates the STOP operation.
	Emergency button
	Main switch



6.2 LIMIT-SWITCH ADJUSTMENT

COMMAND	FUNCTION	DISPLAY
OFF 	Main switch OFF	Main supply = OFF
ON 	Set the dip-switch S1 to ON	Parameter programming
ON 	Main switch ON	Activating control
	Push the Emergency button	Enable programming
	"Open" or "Close" Search parameters to set. The parameters aren't all in view.	Parameter searching P.210: limit-switch calibration
	"Stop" short press	View parameter content
	"Open"	Increase the original value Decimal points flash when the value is changed
	"Stop" long press	Save the new value Hold until the decimal points stop flashing
	"Stop" short press	Back to parameter view
	Pull Emergency button	Access to the limit-switch calibration mode
	"Stop" short press	Closing limit-switch adjustment activated

Check the direction of the motor ("open"/"close"). If wrong go to parameter **P. 130** and modify the direction of motor rotation, changing the value from **0** to **1**

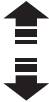
	"Close"	Closing command for "dead-man" operation, until "door closed" position	E.i.E.v.
	"Stop" long press	Saves the "door closed" position	E.i.E.v.
	The system will launch automatically	Enable opening limit switch adjustment	E.i.E.o.
	"Open"	Opening command for "dead-man" operation, until "door open" position	E.i.E.o.
	"Stop" long press	Save the "door closed" position	E.i.E.o.
	The system will launch automatically	Enable intermediate limit switch adjustment	E.i.E.i.
	"Close"	Closing command for "dead-man" operation, until "intermediate" position	E.i.E.i.
	Press the "Stop" button (long press)	Save the intermediate position	E.i.E.i.

6.3 FINE ADJUSTMENT OF THE CLOSING POSITION

EN

COMMAND	FUNCTION	DISPLAY
OFF 	Main switch OFF	Main supply = OFF
ON 	Set the dip-switch S1 to ON	Parameter programming
ON 	Main switch ON	Main supply = ON
	Push the Emergency button	Enable programming
	"Open" or "Close" Search parameters to set	Search P.221: fine adjustment of the closing position
	"Stop" short press	View parameter content
	"Open" (towards positive) or "Close" (towards negative) to adjust value correction	A greater value stops closure in a higher position; a lower value stops closure in a lower position. E.g. At -3, the closing point is closer towards the ground.
	"Stop" long press	Saves the new value Hold until the decimal points stop flashing
	"Stop" short press	Back to parameter view
	Pull Emergency button	Standard functioning
	Open and close the door	Verify the correct positioning of the opening point

6.4 FINE ADJUSTMENT OF THE OPENING POSITION

COMMAND	FUNCTION	DISPLAY
OFF 	Main switch OFF	Main supply = OFF
ON 	Set the dip-switch S1 to ON	Parameter programming
ON 	Main switch ON	Main supply = ON
	Push the Emergency button	Enable programming
	"Open" or "Close" Search parameters to set	Search P.231: fine adjustment of the opening position
	"Stop" short press	View parameter content
	"Open" (towards positive) or "Close" (towards negative) to adjust value correction	A greater value stops closure in a higher position; a lower value stops closure in a lower position. E.g. At -3, the closing point is closer towards the ground.
	"Stop" long press	Save the new value Hold until the decimal points stop flashing
	"Stop" short press	Back to parameter view
	Pull Emergency button	Standard functioning
	Open and close the door	Verify the correct positioning of the opening point

6.5 PROGRAMMING CLOSING TIME

COMMAND	FUNCTION	DISPLAY
	Push the Emergency button	Enable programming P.000
	"Open" or "Close" Search parameters to set	Search P.010: Set the closing time P.0 10
	"Stop" short press	View parameter (default value) 7
	"Open"	Increase the closing time The decimal points will flash if the current value is changed. 9*
	"Close"	Decrease the closing time The decimal points will flash if the current value is changed. 4*
	"Stop" long press	Save the new value Hold until the decimal points stop flashing 4
	"Stop" short press	Cancels the "set parameters" mode. The default value will again be displayed. 7
	Pull Emergency button	Standard functioning

7. FAULTS AND SOLUTIONS

7.1 FUNCTIONS

P.	(Unit) range	Door functions	Default
000	(Cycles)	Door cycle counter display Display: 1234567 → 1234. ▼ -press .567 Display: 67 → 67	
010	(s) 0....200	Open hold time (End position Upper – Eo) 0 = automatic closing deactivated.	4
011	(s) 0....200	Open hold time (intermediate stop – E1) 0: Automatic closing deactivated	10
020	(ms) 0....1000	Pre-warning time before open Following receipt of an OPEN command, opening is delayed by the time specified in this parameter. Attention! If you want to set a pre-warning to 4 seconds, then modify parameter P.020 to 400	0
025	(s) 0....20	Pre-warning time before close. The closing move is delayed following receipt of a CLOSE command or after expiration of the auto close time (forced close) by the time specified in this parameter.	0

P	(Unit) range	Nominal motor data	Default
100	(Hz) 30...200	Motor rated frequency (see nameplate, note: Y/Δ)	-1
101	(A) 0...9.9	Motor rated current (see nameplate, note: Y/Δ)	-1
102	(%) 40...100	Power factor cosφ (see nameplate: cos φ: 0.63 → 63)	-1
103	(V) 100...500	Motor rated voltage (see nameplate, note: Y/Δ). The motor characteristics curve is automatically calculated based on the rated frequency and nominal voltage.	-1
130	0...1	Motor rotational field 0: Right rotating 1: Left rotating	1

P	(Unit) range	Indicating the end positions with electronic limit switches	Default
210	0....5	Selecting the position calibrated in dead-man mode ("teach in"): 0: no → None/Cancel 1: Eu → Upper and Lower limit switch (intermediate stop: see P244) 2: Eo → Upper limit switch (intermediate stop: see P244) 3: uo → Upper and Lower limit switch 4: E1 → Intermediate stop limit switch (P244 is ignored) 5: al → (all) Lower, Upper and Intermediate Stop limit switch (P244)	0

P	(Unit) range	Correcting end positions with electronic limit switches	Default
221	(Ink) ± 125	Correction value for Lower end position (set to 0 after new calibration).	0
231	(Ink) ± 60	Correction value for Upper end position (set to 0 after new calibration).	0

P	(Unit) range	Diagnostics	Default
910	0...15	Selecting display mode (request using STOP button or during motor movement) 0: Controller sequence (automatic mode) 1: {Hz} Current rotary field frequency 2: {A} Motor current (> 1A) 3: {V} Motor current 4: {A} Link current (effective current) 5: {V} Link voltage 6: {°C} End temperature in °C 7: {°F} End temperature in °F 8: Last measured run time (1/10 t/m 99.9s, 1/1 from 100s) For electronic limit switches only: 9: [Inc] current position progress 10: [Inc] current reference position 11: [dig] current channel 1 value of absolute encoder 12: [dig] current channel 2 value of absolute encoder 13: [dig] current reference voltage (2.5V) 14: Temperature in housing in (°C) 15: Temperature in housing in (°F)	0
920	Eb1 Eb2 Eb3 Eb4 Ebcl Eb	Display error memory/faults ⇒ Open by pressing Stop key again ⇒ Activate/ deactivate by pressing Open/Close key ⇒ Quit by pressing Stop key. ⇒ Close the operation cancelling "EB-" • Eb 1 → error messages 1 (most recent) or Er-- • Eb 2 → error messages 2 Er-- • Eb 3 → error messages 3 Er-- • Eb 4 → error messages 4 Er-- • Ebcl → clear entire error memory • Eb - → Cancel (Display noEr: no error).	Eb 1
925		Software version display	
930	{s} 0....120,0	Motor run-time during last door movement	
940	{V}	Line supply voltage display	
980	0....2	Service mode 0: Automatic (open and close in hold function) 1: Dead-man close (manual mode close / automatic mode open) 2: Dead man (manual mode for open and close) 3: Emergency (dead-man open and close; all errors and security functions are ignored)	0

7.2 OVERVIEW OF MESSAGES

Incorrect end positions		
F.000	Door position too high	Value for upper emergency limit switch too low Upper limit switch range (limit switch band) too low. Mechanical brake defective or improperly set.
F.005	Door position too low	Value for lower emergency limit switch too low. Lower limit switch range (limit switch band) too low. Mechanical brake defective or improperly set.

Inaccuracies related to door movements		
F.020	Operating time exceeded (during opening, closing or dead-man -mode)	- Current motor operating time has exceeded the set maximum operating time; the door may not run smoothly or may be blocked. - One of the end stops has not been activated when mechanical end stops are used.
F.030	Dragging errors (the position set for the door has not been reached)	- The door or motor is blocked - Output too low for the required torque - Speed too low - Attachment to the shaft of the absolute value detector or the increase detector is not secure - Incorrect position system in use (P.205).
F.031	The registered turning direction does not match the expected turning direction	- When increase detector is used: Channel A and B have been swapped - Motor rotation direction was changed during calibration - Too much "sagging" at start-up, brakes start too early or the torque is insufficient; adjust the voltage if required
F.043	Fault with the front end stop of the light bar	- The front end stop for the light bar is in the centre and upper end position.

Error message from the increase detector		
F.050	Position of the reference stop is not within the acceptable range during cyclic synchronisation.	- Reference stop is activated each time (defective). - Reference stop is activated too far from the selected reference. - Reference stop is activated by the belt of the end stop. - P270 and P280 are both on the reference stop.
F.051	Position of the reference stop is not within the acceptable range.	- Reference stop is located by the belt of the end stop. - Reference stop is located outside 15% EO. - Reference stop is defective.
F.052	Reference stop is not recognized.	- During the synchronisation after activation, the reference stop is not found to be within 20% EO. - The reference stop is not found to be in the end position.

Parameter not set		
F.090	Parameters have not been allocated to the control.	The basic parameters (P.205, P.100 to P.103) of the TST FUE control have not yet been set.

Safety chain faults		
F.201	Internal E stop "push button" tripped or Watchdog (computer monitor).	E-stop chain was interrupted at input of "internal E-stop" without parameter-setting mode having been selected. Internal parameter or EEPROM checks defective, pressing the STOP key provides additional information about the cause.
F.211	External E-stop 1 tripped.	The E-stop chain was interrupted at input 1. (terminals 1 and 2)
F.212	External E-stop 2 tripped.	The E-stop chain was interrupted at input 2. (terminals 3 and 4)

Safety chain faults		
F.360	Short circuit detected on guard input	Short circuit detected on guards with normally closed contact
F.362	Redundancy error with short circuit	One of the processing channels for short circuit detection does not react identically with the second channel. → Control board defective
F.363	Interruption on guard input	- Connection cable defective or not connected - Termination resistor incorrect or missing - Jumper J600 incorrectly set
F.364	Safety edge testing failed	Safety edge was not activated as expected when requesting a test. The time between request for testing and actual testing did not match
F.365	Redundancy error with interruption	- One of the processing channels for interruption detection does not react identically to the second channel. → Control board defective
F.369	Internal safety edge incorrectly set up	An internal safety edge is connected but deactivated
F.374	Safety bar testing failed	- Pre-limit switch for safety edge incorrectly set or defective - Processing module defective - Safety edge defective
F.385	Fault in pre-limit switch for safety edge	Pre-limit switch for turning off the safety edge or reversing after safety edge tripping remains tripped even in the upper end position.
F.400	Controller hardware reset detected	- Excessive noise on supply voltage - Internal watchdog tripped - RAM Error
F.410	Over-current (motor current or intermediate circuit)	- Wrong motor data set (P100 – P103) - Non-adjusted voltage increase / boost set (P140 or P145) - Motor not properly sized for door - Door sticks
F.420	Overvoltage in intermediate circuit Limit 1	- Brake chopper interference / defective / missing - Feed voltage far too high - Motor feeds back too much energy in generator mode, door motion energy cannot be sufficiently reduced
F.430	Temperature cooler outside of working range Limit 1	- Excessive load on final stages or brake chopper - Ambient temperature too low for controller operation - Clock frequency of final stage too high (Parameter P.160)
F.435	Fault: Temperature in housing rises over 75°C	- Excessive load on frequency converter / circuit - Controller cabinet insufficiently cooled
F.440	Overcurrent in intermediate circuit Limit 1	- Boost not adjusted - Motor incorrectly sized for door - Door sticks
F.510	Motor / intermediate circuit overcurrent Limit 2	- Wrong motor data set (P100 – P103) - Non-adjusted voltage increase / boost set (P140 or P145) - Motor not properly sized for door - Door sticks
F.511	Pb with injection of current for braking	- Check parameter P155 to P159 - Try to reduce P155 and P156

F.515	Motor protection function detected overcurrent	• Incorrect motor curve (motor rated current) set (P101) • Too much boost (P140 or P145) • Motor incorrectly sized
F.519	IGBT driver chip detected overcurrent	• Short circuit or ground fault on motor terminals • Motor rated current setting is incorrect (P100) • Too much boost (P140 or P145) • Motor incorrectly sized • Motor winding defective • Momentary breaking of the E-Stop circuit.
F.520	Overvoltage in intermediate circuit Limit 2	• Brake chopper interference / defective / missing • Feed voltage far too high • Motor feeds back too much energy in generator mode, door motion energy cannot be sufficiently reduced
F.521	Overvoltage in intermediate circuit	• Input voltage supply too low, usually at load • Load too great / final stage or brake chopper fault
F.524	Ext. 24 V supply missing or too low	• Overload but no short circuit • When 24 V is shorted the controller voltage does not ramp up and glow lamp V306 comes on.
F.530	Temperature cooler outside of working range Limit 1	• Excessive load on final stages or brake chopper • Ambient temperature too low for controller operation • Clock frequency of final stage too high (Parameter P.160)
F.535	Fault: Temperature in housing rises over critical 80°C	• Internal temperature too high
F.540	Overcurrent in intermediate circuit Limit 2	• Boost not adjusted • Motor incorrectly sized for door • Door sticks
F.700	Position sensing defective	For electronic limit switches: • After invoking activation of the factory parameters (Parameter P.990) the corresponding positioning system was not set up. • Calibration not completed or is incorrect and must be repeated. • When activating the intermediate stop, this command is implausible. • Synchronization not finished or reference switch defective.
F.720	Synchronization error in position sensing with encoder	• Intermediate stop position is lower than the minimum incremental value (25). • Synchronization was not finished. • The selected reference switch was not reached or is outside its tolerance • The incremental encoder is not counting or the door is blocked (also F.030, lag error) • Incremental inputs IN 9 and IN 10 are reversed (also F.031 rotation error)
F.750	Protocol Transmission error	• Defective hardware or electrically noisy environment
F.751	Synchronization FU <-> absolute encoder	• Defective hardware or electrically noisy environment • Absolute encoder processor electronics defective
F.752	Timeout with protocol transmission	• Interface cable defective / interrupted • Absolute encoder processor electronics defective • Defective hardware or electrically noisy environment
F.760	Position outside of window	• Position encoder drive defective • Absolute encoder processing electronics defective • Defective hardware or electrically noisy environment
F.761	Distance Channel 1 <-> Channel 2 outside allowed window	• Position encoder drive defective • Defective hardware or electrically noisy environment
F.762	Electronic limit switch positions incorrect	• Upper limit switch Eo or intermediate limit switch E1 has exceeded the valid limit range • Controller not yet initialized • Position values during calibration not correct or values are no longer plausible

7.3 F.9XX INTERNAL SYSTEM-DEPENDENT ERRORS

Parameter not set



Internal errors that can still be resolved by the user are involved with this type of error. When such an error occurs, contact customer service immediately.

7.3.1 INFORMATION MESSAGES

General messages

STOP	Stop / Reset status, wait for next incoming command.
Eu	Lower end position Eu
≡Eu≡	Lower end position locked → no raising possible (e.g., lock-door)
ZUF°	Closing active
-Eo-	Upper End position Eo.
≡Eo≡	Upper end position locked → no closing possible (e.g., safety edge).
°AUF	Opening active.
-E1-	Middle end position E1 (intermediate stop position)
≡E1≡	Middle end position locked → no closing possible (e.g., safety edge)
FAIL	Fault → only dead-man travel is possible, possibly automatic opening
CALI/EICH	Calibration → setting the end positions in dead-man travel (for absolute encoder) → start procedure using STOP key.
≡NA≡	E-Stop → No travel possible, hardware safety chain interrupted.
NOTF	E-travel → Dead-man travel without safety precautions, etc.
'Hd'	Manual → Dead-man mode.
ParA	Setting parameters
SYNC	Synchronization (incremental encoder/limit switch → pos. unknown).
'Au'	Automatic → indicates change from "Manual" to "Automatic" status
'Hc'	Semi-automatic → indicates change from "Manual" to "Semi-automatic".
FUS	Initial display after power up. (Power Up and self-test)

Status messages during calibration

E.i.E.u.	Calibration of the Lower end position requested (in dead-man mode).
E.i.E.o.	Calibration of the Upper end position requested (in dead-man mode).
E.i.E.1.	Calibration of the E1 intermediate position (in dead-man mode).

Status messages during synchronisation

S.y.E.u.	Synchronization of Lower end position requested (dead-man mode or waiting for start)
S.y.E.o.	Synchronisation of Upper end position requested (dead-man mode or waiting for start)
S.y.E.1.	Synchronisation of intermediate stop position E1 (in dead-man mode)
S.y.op	Automatic open until mechanical stop, then automatic synchronization of Upper end position
S.y.Cl	Automatic close taking into account safety devices until mechanical stop, then automatic synchronization of Lower end position
S.y.c≡	Automatic close is locked due to request A

Status messages during dead-man mode

Hd.cL	Dead-man use when closing (membrane button: CLOSE).
Hd.on	Dead-man use when opening (membrane button: OPEN).
Hd.Eu	End position below range; dead-man use when closing no longer possible.
Hd.Eo	End position above range; dead-man use when opening no longer possible.
Hd.Ao	Outside the allowed Eo position (dead-man use not possible when opening).

Information messages during automatic use

I.080	Maintenance required soon / service counter nearly expired.
I.100	Speed when reaching upper end position too high.
I.150	Speed when reaching lower end position too high.
I.160	Door CLOSED still active

I.170	Forced opening in progress.
I.199	Door cycle not plausible (re-initialize → Parameters)
I.200	Reference position corrected or recognized (after calibration).
I.201	Reference position re-initialized.
I.202	Reference position missing.
I.203	Reference position incorrect.
I.205	Synchronization.
I.210	Upper pre-limit switch not plausible.
I.211	Lower pre-limit switch not plausible.
I.310	Open command on Door 2 being issued (AIRLOCK)
I.500	Correction of upper limit switch running
I.501	Upper pre-limit switch corrected
I.502	Upper limit switch band corrected
I.505	Correction of lower limit switch running.
I.506	Lower pre-limit switch corrected
I.507	Lower limit switch band corrected
I.510	Limit switch correction finished
I.515	Controller is preparing automatic teach-in of the limit switches
I.555	Limit switches being corrected

Information messages during parameter allocation

noEr	Memory error: an error will not be saved.
Er--	Memory error: could not find the corresponding message for the error.
Prog	Programming message when the original parameter or default setting was being executed.

General inputs

E.000	Open membrane button.
E.050	Stop membrane button.
E.090	Close membrane button.
E.101	Input 1 / terminal 6
E.102	Input 2 / terminal 8
E.103	Input 3 / terminal 10
E.104	Input 4 / terminal 12
E.105	Input 5 / terminal 14
E.106	Input 6 / terminal 16
E.107	Input 7 / terminal 18
E.108	Input 8 / terminal 20
E.109	Input 9 / terminal 22
E.110	Input 10 / terminal 24
E.132	Check whether PA32 has a value of 0.

Safety range emergency range

E.201	Internal Emergency OFF button activated.
E.211	External Emergency stop 1 activated.
E.212	External Emergency stop 2 activated.

General aspects of detector

E.360	Activation of internal safety edge.
E.363	Fault in internal safety edge
E.370	Activation of external safety edge.
E.373	Fault in external safety edge.
E.379	External safety edge activated but not yet connected.

Induction loop processor plug-in module

E.501	Detector channel 1
E.502	Detector channel 2

Internal inputs

E.900	Error signal of the drive module.
-------	-----------------------------------

APPLICATIONS

Use: 5 (minimum 5 years of working life with 600 cycles a day)

Applications: HEAVY DUTY (for industrial and commercial access with heavy-duty use).

- Service class, running times, and the number of consecutive cycles are to be taken as purely indicative having been statistically determined under average operating conditions, and cannot therefore be applied to specific cases. This refers to the period when the product functions without the need for any extraordinary maintenance.
- Independent variables such as friction, balancing and environmental factors may substantially alter the lifespan or performance characteristics of the automatic access or parts thereof (including the automation systems). It is the responsibility of the installer to adopt suitable safety measures for each single installation.

DECLARATION OF CONFORMITY

We:

Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44 Landskrona
Sweden

declare under our sole responsibility that the type of equipment with name / description:

ALIMAX Roll-up rapid door without counterbalance

with performance levels as declared in the accompanying Declaration of Performance and the product label, and electrical drive unit as identified in the log book provided, is in compliance with the following directives:

2006/42/EC Machinery Directive (MD)
2004/108/EC ElectroMagnetic Compatibility Directive (EMCD)

Harmonized European standards which have been applied:

EN 13241-1 EN 61000-6-2 EN 61000-6-3 EN 60335-1 EN 60204-1

Other standards or technical specifications, which have been applied:

EN 60335-2-103

EC type examination or certificate issued by a notified or competent body (for full address, please contact Entrematic Group AB) concerning the equipment:

CSI Spa Reg. - N° 0497 Certificate Nr.: 0005\DC\POR\13

The manufacturing process ensures the compliance of the equipment with the technical file. The manufacturing process is regularly accessed by a 3rd party.

Compilation of technical file:

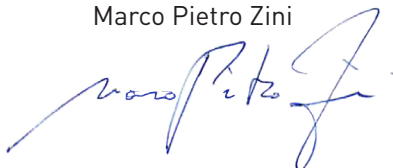
Marco Pietro Zini Email: marco.zini@entrematic.com
Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44 Landskrona
Sweden

Place
Landskrona

Date
2013-07-01

Signature
Marco Pietro Zini

Position
President Entrance Automation



USE INSTRUCTIONS



GENERAL SAFETY PRECAUTIONS

This user handbook is an integral and essential part of the product and must be delivered to the user. Keep this document and pass it on to any future users.

This automation is a “**vertical-roll door**”; it must be used for the specific purpose for which it was designed. Any other use is to be considered inappropriate and therefore dangerous. Entrematic Group AB declines all responsibility for damage caused by improper, incorrect or unreasonable use.



USAGE PRECAUTIONS

- Do not enter the door action area while the door is moving.
- In the event of a fault or malfunction, turn off the main switch. The operations of maintenance, adjustment and repair must be carried out by skilled and authorised staff.
- Each automation has its own “Installation and Maintenance handbook”, detailing the periodic maintenance plan. Please take care to check all the safety devices.

BUTTONS



- Full opening: the door opens completely. The stroke can be fixed via the end stop microswitch.



- STOP: the door stops immediately.

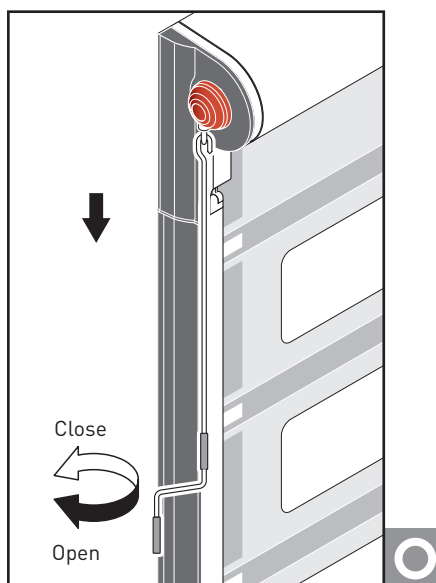
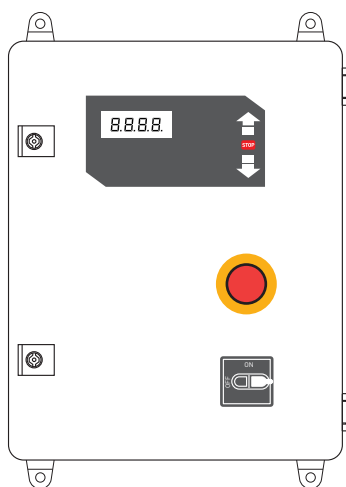


- Closing: the door closes completely. The stroke can be fixed via the end stop microswitch.



OPTIONAL DS - MANUAL OPERATION

- To manually raise the curtain in the event of a power failure or fault, raise the curtain to the “open door” position, as shown.



Do not leave the manual rod hanging at the ring during normal operation of the door. Use the proper clips for wall mounting

DETACH AND DELIVER TO THE CUSTOMER

ENTRE/MATIC

Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44, Landskrona
Sweden
www.ditecentrematic.com

Installer:

8. USER AND CLEANING MANUAL FOR FOOD ENVIRONMENTS

GENERAL INSTRUCTIONS

The door is intended for use in premises where food products are prepared in accordance with Regulation (CE) NO. 852/2004 on food-product hygiene.

It is not intended for use as an exterior door.

The door does not have thermal insulation capable of preventing condensation from developing between rooms with a marked difference in temperature.

! The substances being processed must be covered when passing through the door.

CLEANING

To maintain the correct level of hygiene, we recommend washing the door as detailed in the following table.

Clean the door with the usual equipment in use in industrial food environments.

1. Max temperature of the washing water: 70°C

2. Equipment:

- use equipment with non-pressurised water
- do not use brushes with hard bristles, which could damage the surface of the structure/door section
- use clean equipment

3. Products:

- foam and non-foam industrial detergents
- diluted sodium hypochlorite (bleach 25%)
- diluted ammonium (ammonia 25%)

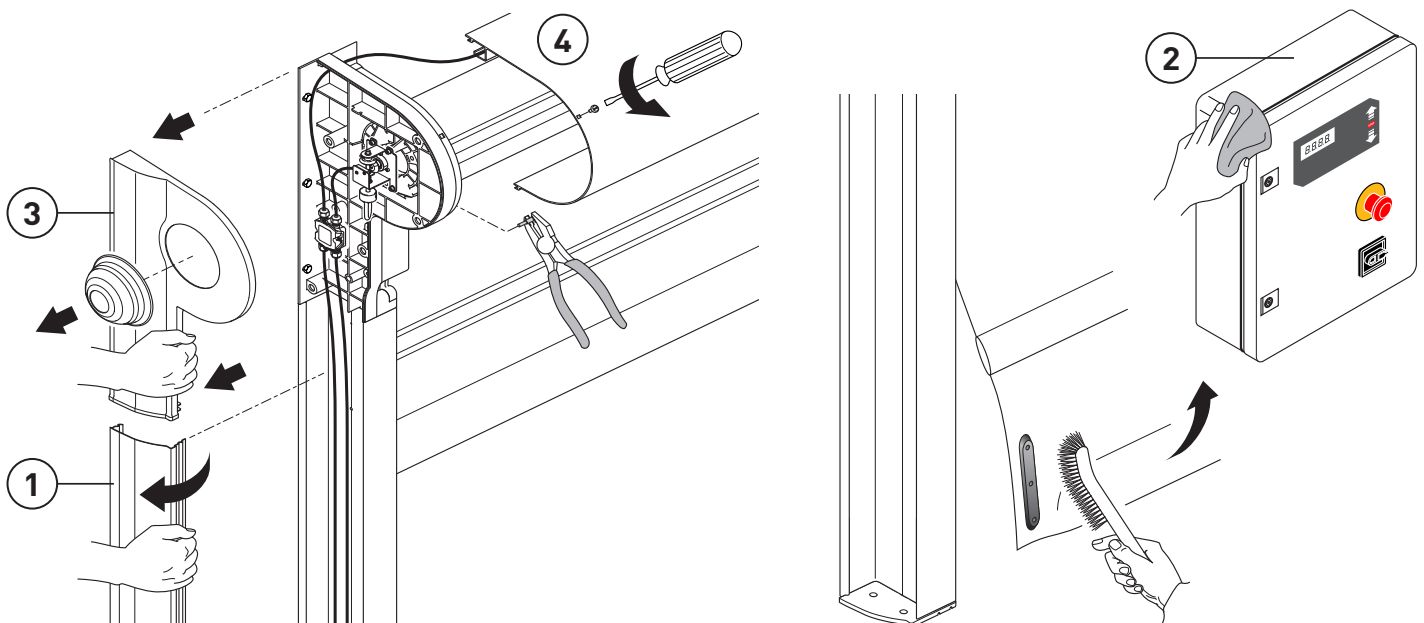
4. Drying:

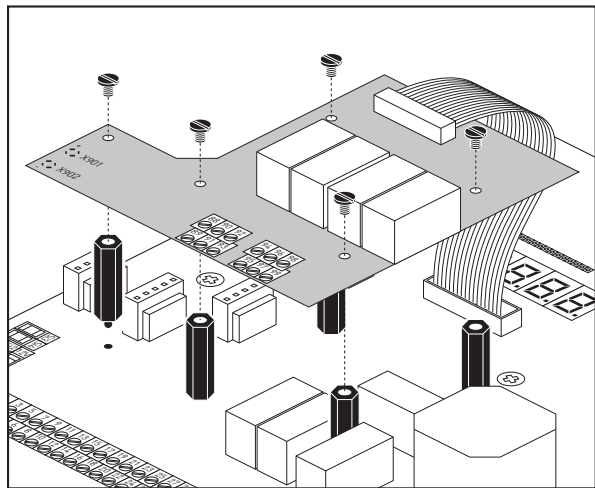
- clean cloths
- disposable paper

! The instruction to use non-pressurised water or air aims to avoid the uncontrolled dispersion of dirt/food residue in the surrounding area.

Recommended frequency	Parts/components	Methods
Daily	Visible exterior surfaces of the curtain and the structure.	After washing, open/close the door 4-5 times to swill the water on the curtain. Clean the inside of the casing cover by passing a cloth over the lower inner edge. Pull out the lower edge from the columns and dry the pocket closing plates from both sides with clean cloths.
	Curtain sliding area in the columns.	Clean with the door open
	Inner area under the column covers (if present).	Remove the covers (1) for cleaning and drying. Clean with a brush the cable ties if present. Clean cables with a cloth over the entire length.
	Electronic panel.	After washing and drying the exterior of the panel, dry the outer closing edge (2) with clean cloths.
Weekly	Inside heads under the covers.	Remove the covers (3) for cleaning and drying. Clean the connector block using a brush with soft bristles Dry inside the heads with clean cloths. Dry the connector box with clean cloths.
	Inside casing cover and winding roller.	Remove the cover (4) for cleaning and drying.

! The components removed for cleaning must be reassembled so as to restore the initial conditions.

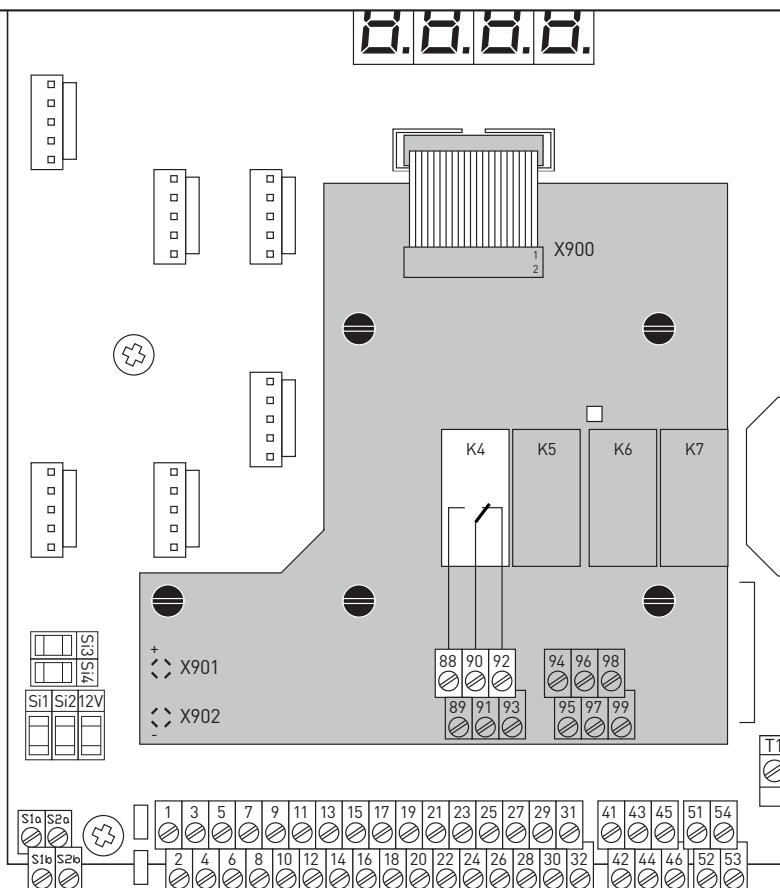




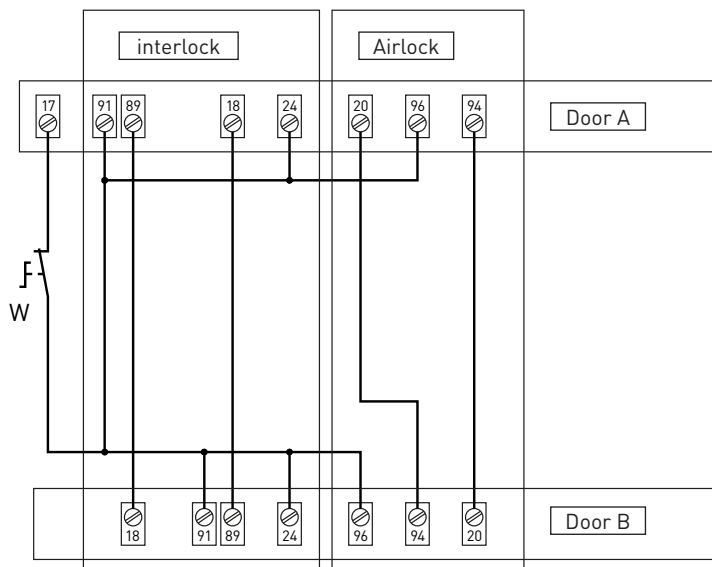
K4 ACTIVE DOOR SIGNAL

Connection

88	N.O
90	C
92	N.C



9.1 CONNECTION INTERLOCK AND AIRLOCK FUNCTION



Door A, message E107 (connection terminal 18): Door A is locked in CLOSED position.

Door A, message E108 (connection terminal 20): Door A receives an open command from Door B.

Door A, message I130 (connection terminal 94 / 96): Door A sends an open command to door B.

Connection terminals 89/91: Door A locks Door B in the CLOSED position.

W: AIRLOCK ON/OFF switch

Entrematic Group AB
Lodjursgatan 10
SE-261 44, Landskrona
Sweden
www.ditecentrematic.com

ENTRE//MATIC

